

播種機用 SeedStar™ 2/SeedStar™ XP モニター

(シリアル番号 765101-)



JOHN DEERE

取扱説明書

播種機用 SeedStar™ 2/SeedStar™ XP モニター

OMA129970 I1 版 (JAPANESE)

John Deere Seeding Group

輸出版
PRINTED IN U.S.A.

概要

序文

このマニュアルは注意深くお読みにになり、けがや装置の損傷を避けてください。 機械の運転、点検、保守の正しい方法を習得してください。 このマニュアルや安全標示ラベルの他言語版をご要望の場合は、お近くの John Deere 取扱店にお問い合わせください。

このマニュアルは常に機械の一部と考え、機械売却時にはこのマニュアルも共に受け渡してください。

このマニュアルでは、メートル法、および対応するヤード・ポンド法の両方で寸法が記載されています。正しい交換部品とボルト、ナット類のみを使用してください。 メートルまたはインチのボルト、ナット類には、特定のメートルまたはインチのレンチが必要です。

右側か左側かは、装置の前進時の進行方向に向かった状態で判断します。

仕様のセクションに製品識別番号 (P.I.N.) を記入してください。 機械が盗難された場合に追跡するために、すべての数字を正確に記録してください。 John Deere 取扱店で部品を注文する際にも、この番号が必要となります。 識別番号を機械から離れた、安全な場所に保管してください。

OUO6074,0001041-40-03OCT07

目次

	ページ		ページ
識別図		メータータイプの設定	40-5
識別図	05-1	フレームレイアウト、条レイアウト、ドラ イブ接続解除警告の構成	40-5
安全		種子センサーオン、オフ	40-7
安全情報を認識	10-1	真空センサーの設定	40-7
シグナルワードについて	10-1	真空センサーの較正	40-8
安全上の注意事項の順守	10-1	空気圧式下向き力：空気圧センサー	40-9
安全標示ラベルの交換	10-1	液体肥料センサー	40-10
機械の暴走防止	10-2	液体肥料センサーの較正	40-10
高圧流体の回避	10-2	共通の開始、停止高さの較正	40-11
バッテリー爆発の防止	10-2	個別の開始、停止高さの較正	40-12
電子コントロールユニット近くでの溶接	10-3	対地速度源	40-14
電子コントロールユニットのコネクタの清 掃	10-3	播種機概略 - ユーザー設定	40-15
安全標識		アラームと限度値の設定ページ	40-15
絵入りの安全標示ラベル	15-1	SeedStar™ 2 グラウンドドライブ構成	
安全標示ラベル	15-1	駆動セクションの設定	45-1
モニターの使用法		SeedStar™ 2 バリアブルレートドライブ構成	
GreenStar™ モニターの使用	20-1	可変速駆動 (VRD) 概要	50-1
モニターのコントロール	20-1	クイックスタートの概要	50-3
モニターの電源オン、オフ	20-2	回転種子メーターの概要	50-3
バーチャルターミナルディスプレイ	20-2	システム構成部品	50-4
標準ボタン	20-3	可変速ドライブソフトウェアの有効化	50-6
入力方法	20-4	播種機ドライブセクションの構成	50-7
スクリーンレイアウトマネージャ	20-6	条ユニットドライブタイプ	50-9
スクリーンのナビゲーション	20-7	モーションセンサーの隙間の調整	50-9
モニタの設定		平行アーム高さスイッチの調節	50-10
輝度、音量、色調の設定	25-1	SeedStar™ 2 RowCommand™ の構成	
言語と単位の設定	25-1	RowCommand™ の概要	55-1
日付と時刻の設定	25-2	システム構成部品	55-1
タッチスクリーンの較正	25-3	RowCommand™ の構成	55-2
パフォーマンスモニター		RowCommand™ の推奨セクション構成	55-4
動作モニターでの用具幅のチェック	30-1	SeedStar™ XP 拡張モニターシステム構成	
レーダーの設定	30-1	SeedStar™ XP モニターシステム概要	60-1
レーダーの較正	30-2	システム構成部品	60-1
クイックリファレンスと播種機の既定の設定		走行状況モニタリング	
地上走行機器のクイックリファレンス設定	35-1	センサーの構成	60-3
VRD 機械のクイックリファレンスの設定	35-5	組み込みの空気圧式下向き力：空気圧セン サー	60-5
Seedstar™ XP のその他のクイックリファレ ンス設定	35-11	ダウンフォースモニタリング	
播種機の既定値	35-13	センサーの構成	60-5
SeedStar™ 2 初期システム構成		播種機概略 - ユーザー設定	60-7
SeedStar™ 2 システム概要	40-1	アラームと限度値の設定ページ	60-8
システム構成部品	40-1	播種量の構成	
播種機駆動源の設定	40-4	接地輪駆動式機械：目標種子密度と高低警 告	65-1

次のページへ

本文書は翻訳版です。このマニュアルに掲載の全ての情報、画像、仕様は、
発行時の情報に基づいています。予告なしに変更されることがあります。

COPYRIGHT © 2021
DEERE & COMPANY
Moline, Illinois
All rights reserved.
Previous Editions
Copyright © 2017

	ページ		ページ
VRD 機：メーター、農作物、ディスク、 レート構成	65-1	SeedStar™ 2 (単一設定点空気圧式下向き力 機能を装備した機械) の警告スクリーン	90-6
種子密度の調節 (PA)	65-3	RowCommand™ の警告スクリーン	90-8
ハイ/ロードライブレンジ (中間スプロケット ト付きツインロー機)	65-4	可変速ドライブの警告スクリーン	90-9
		SeedStar™ XP の警告スクリーン	90-11
		SeedStar™ XP (2 設定点またはアクティブ 空気圧式下向き力機能を装備した機械) の 警告スクリーン	90-13
SeedStar™ 2 メイン実行画面		統合型空気圧式ダウンフォース	
対地駆動機械	70-1	機械の安全なメンテナンス	95-1
可変速ドライブの機械	70-3	空気圧式ダウンフォース	95-1
RowCommand™ 付きの機械	70-5	空気圧式下向き力システムの加圧	95-3
単一設定点目標下向き力の設定	70-6	1 ランク空気圧式ダウンフォースシステムの 減圧	95-4
ナビゲーションボタン	70-6	2 ランク空気圧式ダウンフォースシステムの減 圧	95-4
種子密度	70-7	後部条のロック時にリアランク空気圧式ダウ ンフォースを開放する	95-5
種子シンギュレーション	70-8	単一設定点コンプレッサリレーの位置	95-5
種子間隔変動係数	70-10	電動コンプレッサ：電源ハーネスのリレー とヒューズの位置	95-6
条詳細	70-11	油圧式エアコンプレッサオイルの点検	95-9
播種機詳細	70-13	油圧式エアコンプレッサオイルの注入また は交換	95-9
ハーフスクリーンのレイアウト	70-15	エアタンクからの抜き取り	95-10
旋回ビュー警告抑止	70-17		
枕地警告抑止	70-18		
移動モード	70-18		
		SeedStar™ 2 の診断	
SeedStar™ XP メイン実行画面		コントローラのハードウェア、ソフトウェ ア、品番の識別	100-1
SeedStar™ XP ナビゲーションボタン	75-1	ディスプレイハードウェア、ソフトウェ ア、品番の識別	100-1
種子のモニタリング		センサーステータス	100-2
種子密度	75-1	システム電圧	100-3
種子シンギュレーション	75-3	種子チューブセンサーテスト	100-3
種子間隔変動係数	75-4	種子ドロップテスト	100-4
下向き力のモニタリング		時間決め種子ドロップ	100-4
下向き力の操作	75-6	真空センサー	100-5
走行状況のモニタリング		液体肥料センサー	100-6
走行状況の操作	75-13		
システムの操作		RowCommand™ 用 SeedStar™ 2 の診断	
条詳細	75-14	EPM ステータス	105-1
播種機詳細	75-16	条クラッチ	105-2
ハーフスクリーンのレイアウト	75-18	条クラッチセルフテスト	105-3
カウンターと計算		バリアブルレートドライブ用 SeedStar™ 2 の 診断	
エリアカウンター、毎時種子数、エリア当 たりの種子数、空になるまでのエリア	80-1	回転種子メーター	110-1
線出スプロケット計算	80-2	可変速ドライブ部品のアクティビティ	110-1
種子見積もり	80-2	VRD イベントログ	110-2
ユニットによる種子見積もり	80-3	VRD モーター、バルブ空気抜き	110-3
重量での種子見積もり	80-4		
真空計算	80-5		
		SeedStar™ XP の診断	
バリアブルレート液体肥料		走行状況のモニタリング	
可変レート施肥概要	85-1	センサー診断	115-1
Application Rates (施肥レート)	85-2	下向き力のモニタリング	
VRF 総量	85-3	センサー診断	115-1
VRF システムテスト	85-4	診断コード	115-2
警告メッセージ	85-4		
可変施肥機警告	85-5		
Disabling When Not In Use (不使用時の停 止)	85-11		
マニュアルオーバーライド	85-11		
液体肥料センサー診断	85-12		
		トラブルシューティング	
警告画面		SeedStar™ 2 と SeedStar™ XP のトラブル シューティング	120-1
旋回ビュー警告抑止	90-1		
警告メッセージ	90-2		
SeedStar™ 2 の警告スクリーン	90-2		

ページ

GreenStar™ ディスプレイのトラブルシュー	
ティング	120-1
SeedStar™ 2 のトラブルシューティング	120-1
可変速ドライブのトラブルシューティング	120-5
RowCommand™ のトラブルシューティング ...	120-14
SeedStar™ XP のトラブルシューティング	120-18
単一設定点空気圧式下向き力システムのト	
ラブルシューティング	120-20
2 設定点およびアクティブ空気圧式下向き力	
システムのトラブルシューティング	120-21
可変レート施肥のトラブルシューティング	120-23

保管

シーズン初めの手入れ	125-1
液体肥料センサー	125-1
真空センサー	125-1
空気圧式下向き力エアスプリングの保管手	
順	125-1

仕様

シリアル番号の記録	130-1
-----------------	-------

識別図

識別図 モニタ



GreenStar

A71621—UN—20MAY11



GreenStar™ 2100/GreenStar™ 2600 タッチスクリーンモ
ニタ

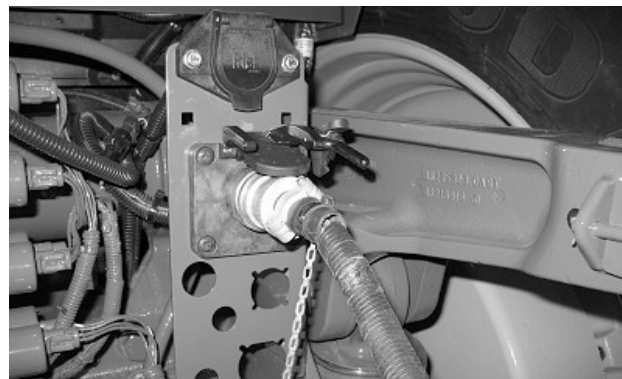
A61842—UN—22JAN08



GreenStar™ 1800 コントロールパッドモニター

A61843—UN—22JAN08

SeedStar™ 2 種子モニタリング



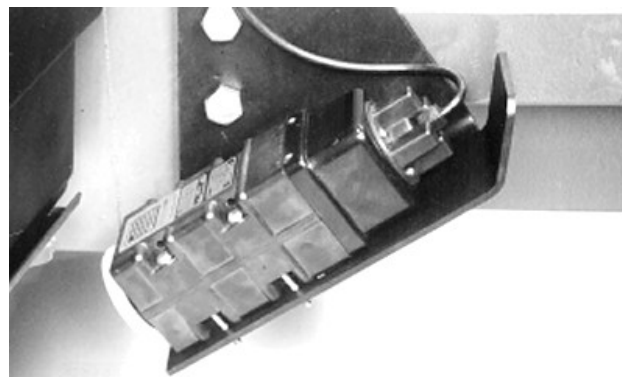
A62921—UN—23JUL08

CAN ハーネス接続部



A50167—UN—09SEP02

播種機メインコントローラ (PM1)



A48199—UN—26OCT01

外部レーダー (オプション)



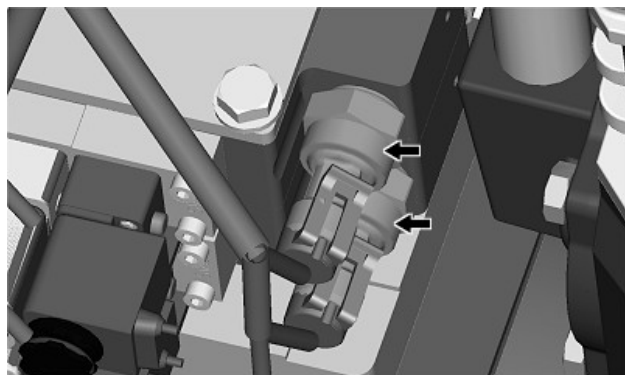
A67664—UN—11JUN10

双レーダー



GPS 受信機

A67665—UN—11JUN10



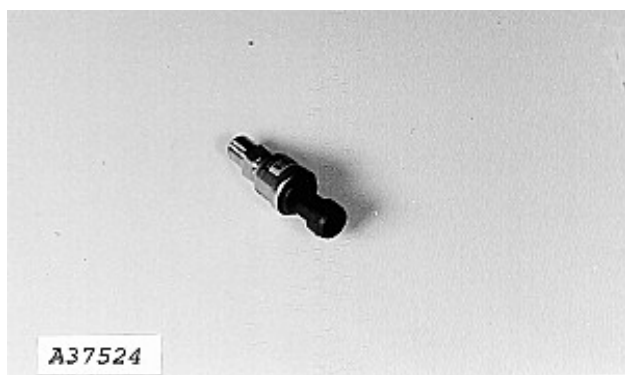
空圧式ダウンフォース圧力センサー

A86641—UN—03JUN15



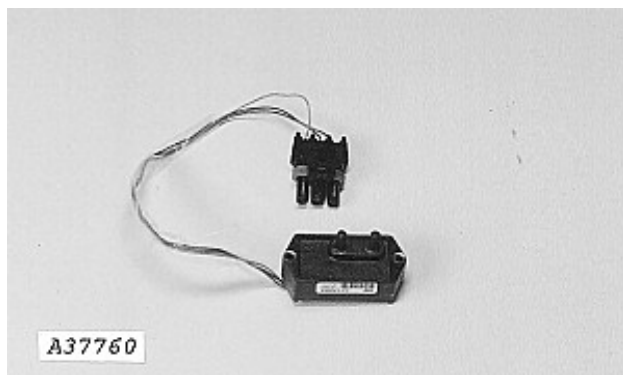
種子センサー付き種子チューブ

A67677—UN—11JUN10



肥料圧力センサー (オプション)

A37524—UN—13SEP95



真空センサー

A37760—UN—06SEP95

SeedStar™ XP 種子モニタリング



播種機メイン 2 コントローラ

A66613—UN—22FEB10



エアコンプレッサ (単一設定点ダウンフォース)

A71679—UN—01JUN11



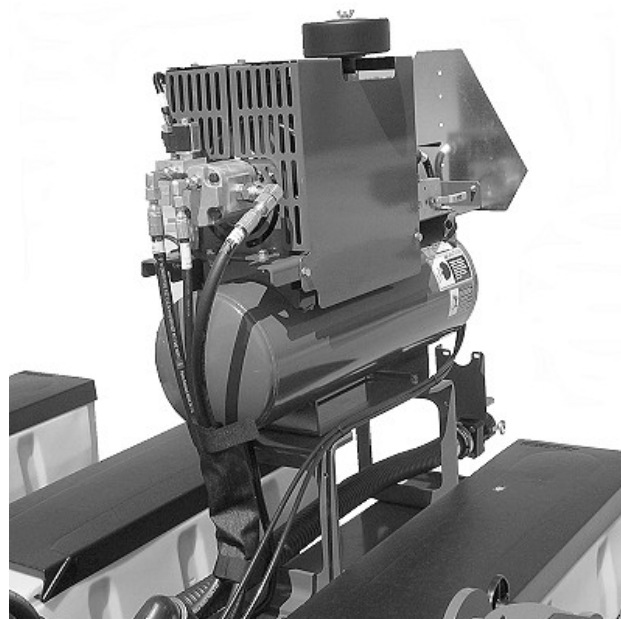
走行状況センサー

A66615—UN—22FEB10



ゲージホイールダウンフォースセンサー

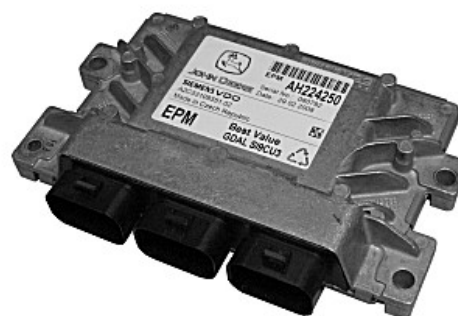
A66614—UN—22FEB10



A72532—UN—12SEP11

空圧式ダウンフォースエアコンプレッサ、エアタンク、ソレノイド制御弁：牽引式播種機 CCS™ (アクティブダウンフォース) 非装備

RowCommand™



A63336—UN—02OCT08

RowCommand



A72531—UN—12SEP11

空圧式ダウンフォースエアコンプレッサ、エアタンク、ソレノイド制御弁：牽引式播種機 CCS™ (アクティブダウンフォース) 装備

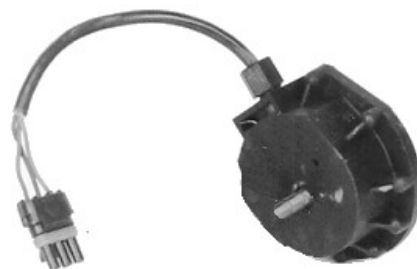


A67674—UN—11JUN10

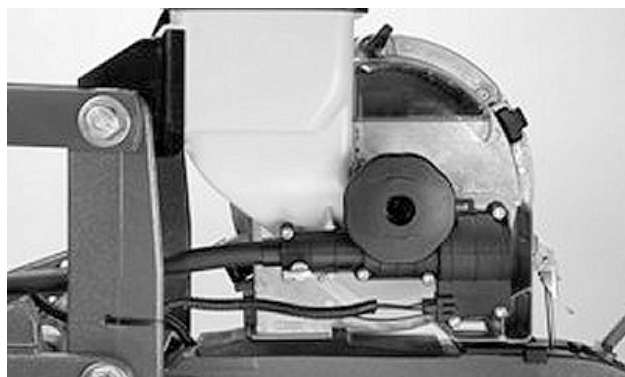
Pro-Shaft



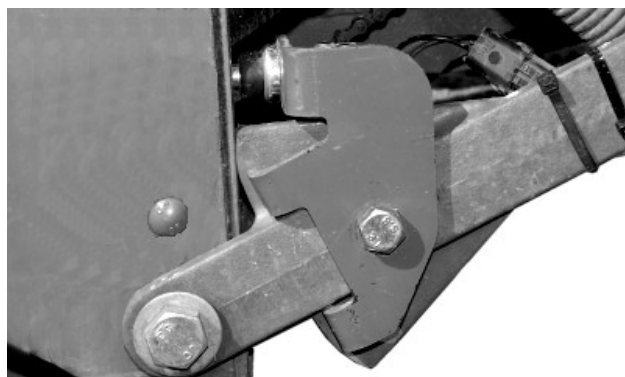
A67675—UN—11JUN10
チェーンドリブン RowCommand™ クラッチ



A48171—UN—19OCT01
可変速ドライブモーター速度センサー

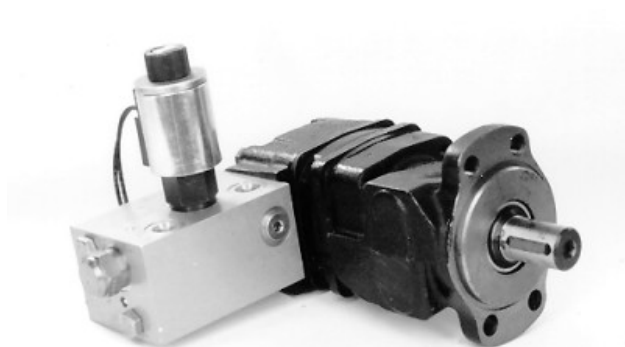


A67676—UN—11JUN10
Pro-Shaft™ RowCommand™ クラッチ



A48170—UN—19OCT01
並列アーム高スイッチ (ほとんどの組み込み式播種機用)

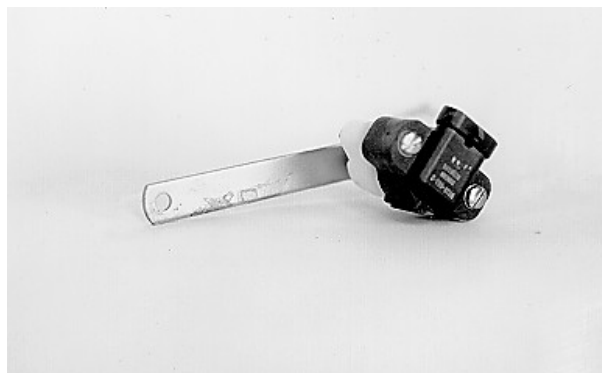
バリアブルレートドライブ



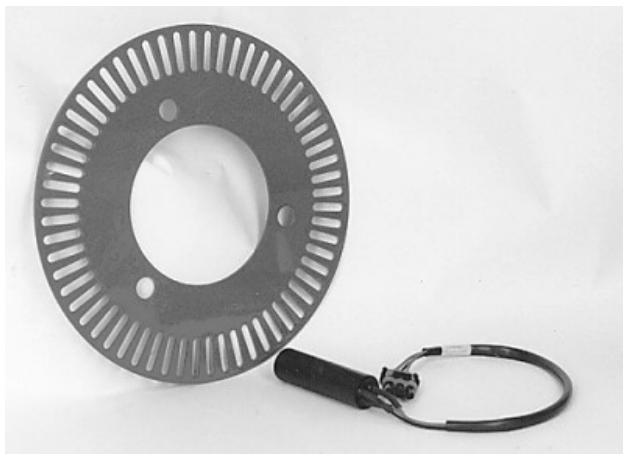
A44950—UN—17JUL98
可変速ドライブモーター、バルブ



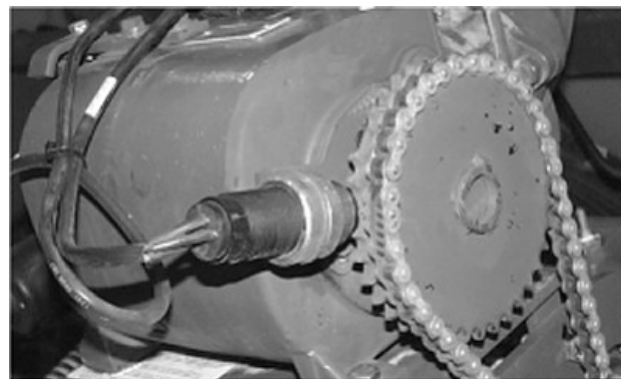
A69030—UN—12OCT10
並列アーム高さスイッチ (2条型組み込み式播種機用)



A45210—UN—27NOV98
高さセンサー (牽引式播種機用)



A44952—UN—17JUL98
可変速ドライブホイールモーションセンサー



A67691—UN—11JUN10
バリエブルレート施肥機スプロケット速度センサー

OUO6074.0000E2E-40-03JUN15

可変施肥機



A68007—UN—20JUL10
可変速施肥コントローラ



A67690—UN—11JUN10
可変速施肥ポンプ変位アクチュエータ、センサー

安全

安全情報を認識



T81389—UN—28JUN13

これは安全警告のマークです。機械上またはこのマニュアル内でこのマークを目にした場合は、作業者の怪我の可能性に注意してください。

推奨されている注意事項と安全操作の慣行に従ってください。

DX.ALERT-40-29SEP98

シグナルワードについて



TS187—40—20JUN12

危険：シグナルワード「危険」は、回避しなかった場合、人が死亡または重傷を負う危険な状況を示しています。

警告：シグナルワード「警告」は、回避しなかった場合、人が死亡または重傷を負う可能性がある危険な状況を示しています。

注意：シグナルワード「注意」は、回避しなかった場合、人が軽度または中程度の傷害を負う可能性がある危険な状況を示しています。「注意」は、人が傷害を負う可能性がある事象に関連する危険な行為を警戒するためにも使用される場合があります。

シグナルワード「危険」、「警告」、「注意」は安全警告マークと共に使用されます。「危険」は最も重大な危険要素を示します。「危険」または「警告」安全標示ラベルは、特定の危険要素の近くにあり、一般注意事項は「注意」安全標示ラベルに記載されています。「注意」はこのマニュアルに記載されている安全上の注意事項への注意も促しています。

DX.SIGNAL-40-05OCT16

安全上の注意事項の順守



TS201—UN—15APR13

このマニュアルおよび機械の安全標示ラベルに記載されている安全上の注意事項をすべて注意深く読んでください。安全標識を良好な状態に保ってください。安全標識が足りない場合は補充し、破損しているものは交換してください。装置の新しい構成部品と修理部品に、最新の安全標示ラベルが付いているか確認してください。交換用の安全標示ラベルは John Deere 取扱店から入手できます。

サプライヤから供給される部品については、この取扱説明書に記載されていない追加の安全情報が存在する可能性があります。

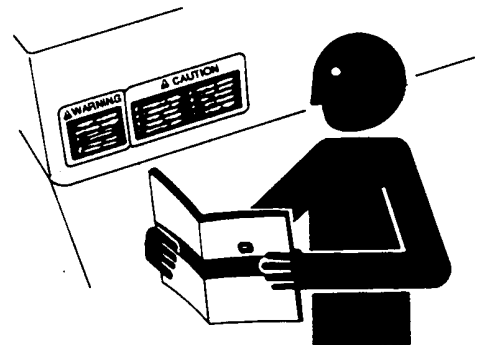
適切な機械の操作方法とコントロールの使用法を習得してください。説明なしで他の人に操作させないでください。

機械を適切な作動状態に保ってください。許可なく機械を改造すると、機能や安全性を損なう可能性があり、機械寿命に影響を及ぼすことがあります。

このマニュアルに不明な点があり、サポートが必要な場合は、John Deere 販売店にご連絡ください。

DX.READ-40-16JUN09

安全標示ラベルの交換



TS201—UN—15APR13

安全標示ラベルが足りない場合は補充し、状態の悪いラベルは交換してください。適切な安全標示ラベルの位置については、このオペータマニュアルを参照してください。

販売業者から供給される部品については、このオペ

レータマニュアルに転記されていない追加の安全情報が存在する可能性があります。

DX,SIGNS-40-27NOV12

機械の暴走防止



TS177—UN—11JAN89

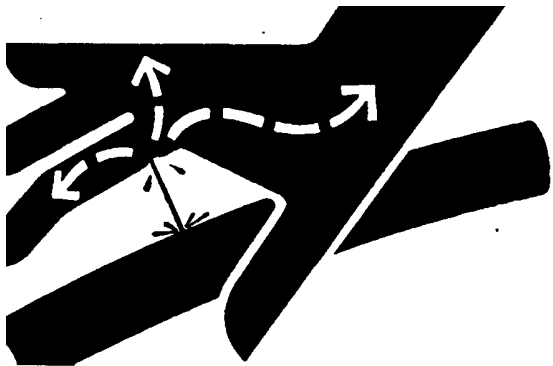
機械の暴走による死傷事故が起きないようにしてください。

スタータ端子を短絡させてエンジンを始動しないでください。通常の回路がバイパスされると、機械はギアが入った状態で始動します。

絶対に、床や地面に立ったままエンジンを始動しないでください。エンジンの始動は、運転席から、ギアをニュートラルまたはパーキングにした状態でのみ行ってください。

DX,BYPAS1-40-29SEP98

高圧流体の回避



X9811—UN—23AUG88

油圧ホースは - 1 年に 1 回以上 - 漏れ、よじれ、切れ、亀裂、摩耗、膨れ、腐食、ワイヤブレードの露出、または他の摩耗または損傷の兆候がないか定期的に点検してください。

摩耗または損傷しているホースアセンブリは John Deere 認定交換部品とただちに交換してください。

圧力がかかっている液体が噴き出すと、皮膚に浸透して大けがをするおそれがあります。

油圧ラインや他のラインの接続を外す前に圧力を解放

して、危険を回避してください。また、圧力をかける前にすべての接続をしっかりと締めてください。

ボール紙で漏れを探してください。手や身体を高圧流体から保護してください。

事故が発生した場合は、直ちに医師の診察を受けてください。皮膚にかかった液体は、数時間以内に外科的に除去する必要があります。除去しないと、壊疽を引き起こす場合があります。このような外傷に慣れていない医師は、専門医療機関に問い合わせてください。このような情報は、Deere & Company Medical Department (Moline, Illinois, U.S.A.) (電話番号 1-800-822-8262 または +1 309-748-5636) から入手できます。

DX,FLUID-40-12OCT11

バッテリー爆発の防止



TS204—UN—15APR13

火花、火の付いたマッチ、直火はバッテリーの上部から遠ざけてください。バッテリーガスは爆発する可能性があります。

バッテリーの電極間に金属を入れて充電状態を確認することは絶対にしないでください。電圧計または比重計を使用してください。

凍りついたバッテリーを充電しないでください。爆発の恐れがあります。バッテリーを 16°C (60°F) に暖めてください。

DX,SPARKS-40-27NOV12

電子コントロールユニット近くでの溶接



TS953—UN—15MAY90

重要： 溶接装置を使用して、エンジンをかけないでください (ジャンプスタートしないでください)。電流と電圧がとて高いので、完全に損傷する可能性があります。

1. バッテリーのマイナスケーブル (-) の接続を外します。
2. プラス (+) バッテリーケーブルの接続を外します。
3. プラスおよびマイナスのケーブルをつなぎます。車両フレームに接続しないでください。
4. ワイヤハーネス部を溶接部分から離して移動します。
5. 溶接アースを溶接するポイント近くに接続して、コントロールユニットから遠ざけます。
6. 溶接が終了したら、手順 1～5 の逆の手順を行います。

DX,WW,ECU02-40-27NOV12

電子コントロールユニットのコネクタの清掃

重要： コントロールユニットを開けないでください。また高圧スプレーを使って洗浄しないでください。湿気、ごみ、その他の異物があると損傷が発生する恐れがあります。

1. 端子を清掃して、異物を取り除きます。湿気、泥、および他の汚染物質により、長い時間コネクタの端子が侵食され、良好な電氣的接続が得られなくなります。
2. コネクタを使用しないときは、異物の混入や湿気を防ぐために適切なダストキャップまたはシールを取り付けます。
3. コントロールユニットを修理することはできません。
4. コントロールユニットが故障することはほとんどないので、コントロールユニットを交換する前に、診断手順を実行して故障を特定してください。(John Deere 取扱店にお問い合わせください)。

5. 電子コントロールユニットのワイヤハーネス端子およびコネクタは修理ができます。

DX,WW,ECU04-40-11JUN09

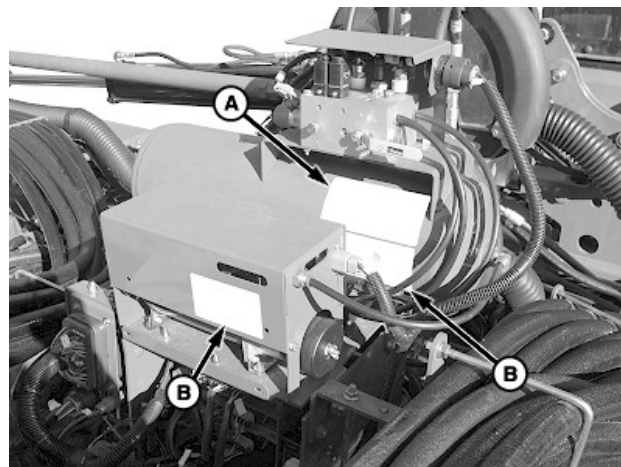
安全標識

絵入りの安全標示ラベル



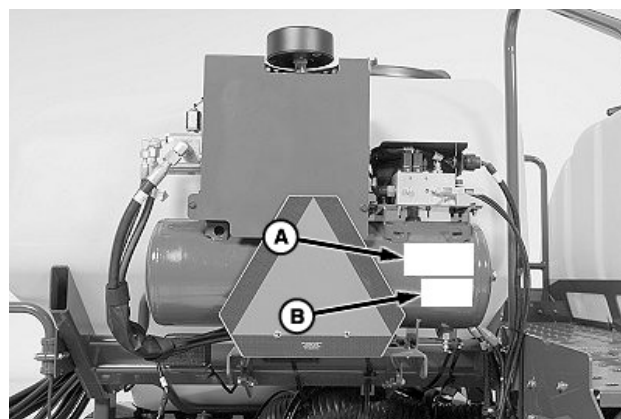
TS231—40—20JUN12
この作業機のいくつかの重要な場所には、潜在的な危険を知らせるために安全標示ラベルが貼られています。危険要素は、警告用三角ラベルの絵で示されます。隣接する絵はけがを防ぐための情報を提供します。これらの安全標示ラベル、作業機上のラベルの位置、および簡単な説明を以下に示します。

FX,WBZ-40-19NOV91



A68927—UN—30SEP10

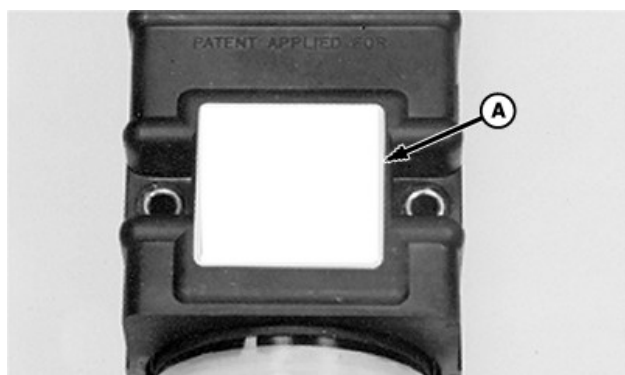
電動エアコンプレッサおよびエアタンク付き空圧式ダウンフォース (オンスクリーン設定点ダウンフォース)



A72535—UN—12SEP11

油圧式エアコンプレッサおよびエアタンク付き空圧式ダウンフォース (オンスクリーン設定点ダウンフォース)

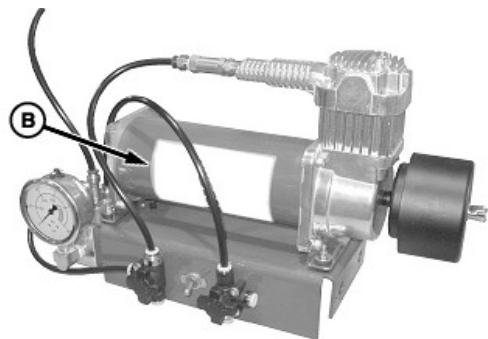
安全標示ラベル



A68532—UN—02AUG10

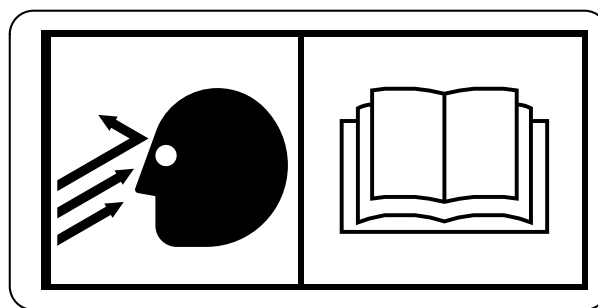
外部レーダー (オプション)

A : 警告 : このレーダーセンサーから放射されるマイクロ波信号による眼の障害を避けるため、センサー面を直接覗き込まないでください。



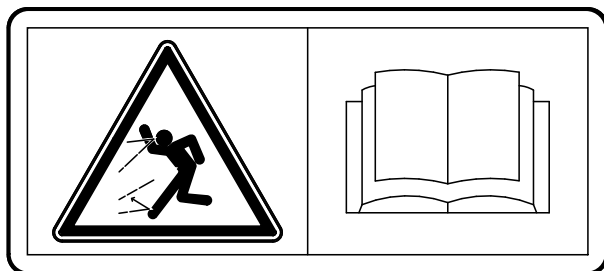
A70521—UN—25JAN11

電動エアコンプレッサ付き空圧式ダウンフォース (手動制御弁付き)



A68512—UN—29JUL10

A : 注意



SSA83934—UN—31MAR06

B : 警告

A: 注意 高圧系統。整備中は保護メガネを着用してください。整備前に高圧系統の圧力を解放してください。

B : 警告 過度の加圧やすべてのコンポーネントを取り付けずにシステムを操作することによる部品の爆発で重傷を負わないように注意してください。827 kPa (8.27 bar) (120 psi) を超えてシングルバッグシステムに加圧しないでください。すべての条ユニットが所定の場所となるまでシステムを加圧しないでください。

OUO6074,0000EB4-40-30JUN15

モニターの使用法

GreenStar™ モニターの使用



A61843—UN—22JAN08

コントロールパッドモニター

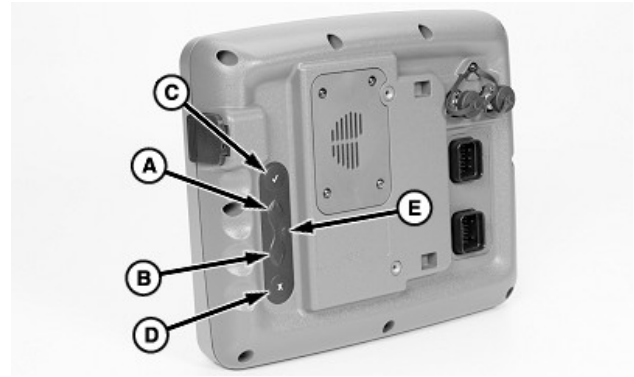


A71621—UN—20MAY11

GreenStar™ 2630 タッチスクリーンモニター

このマニュアルでは John Deere™ ディスプレイの使用
方法を解説します。Seedstar の使用法は、このデ
ィスプレイが動作をしているシステムに接続されてい
る場合に最も良くご理解いただけます。

LD45720,00004D1-40-12NOV12



A71622—UN—20MAY11

GreenStar™ 2630 タッチスクリーンモニター

- A : 上向き矢印
- B : 下向き矢印
- C : チェックマーク
- D : クリアー (キャンセル)
- E : リセット

タッチスクリーンモニターでは、アクティブにしたい
アイテムの絵の上のスクリーンに触れてください。こ
の節では、選択可能なアイテムのタイプを解説しま
す。

タッチスクリーン故障の際、または指に油や汚れが付
着している場合には、モニター背面のマニュアルコン
トロールを使用してください。スクリーンで選択する
ものの間を移動するには、上向き矢印 (A)、下向き矢印
(B) を使用してください。スクリーン上でハイライト
されているものを選択するには、チェックマーク (C)
を使用します。選択したもののクリアー (キャンセル)
には X (D) を使用してください。スクリーンが応
答しなくなった場合は、モニターが再始動するまでリ
セット (E) を押し続けてください。



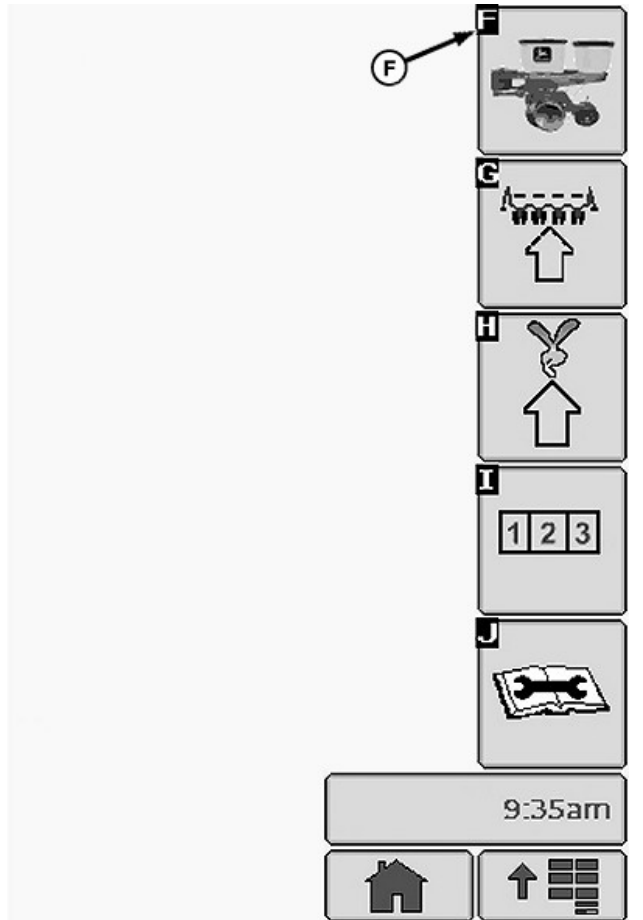
A62351—UN—29MAR08

モニターのコントロール



A71621—UN—20MAY11

GreenStar™ 2630 タッチスクリーンモニター



- A : サムホイール
B : Enter
C : キャンセル
D : メニュー
E : ホーム
F : クイックセレクトボタン

コントロールパッドモニターでは、サムホイール (A) でスクリーン上の選択可能なアイテム間をスクロールします。ホイールを回すとアイテムがひとつずつハイライトされます。Enter ボタン (B) でハイライトされたアイテムをアクティブにします。すでに行ったアクションをキャンセルするにはキャンセルボタン (C) を使用します。メインメニュースクリーンに戻るにはメニューボタン (D) を使用します。ホームボタン (E) では、ホームスクリーンに戻ることができます。スクリーン上の文字と同じ文字のクイックセレクトボタン (F) を使用してアイテムを選択すると、アイテムをサムホイールでハイライトすることなく選択できます。

OUO6064,00004CF-40-12NOV12

モニターの電源オン、オフ

電源をオンにした後、ディスプレイでの操作をする前に、実装されているコントロールユニットからのデータが検出されるのを待ち、スクリーンを調節してください。

最後に電源をオフにした前にプログラムしたホーム

ページが、現在トラクターに接続されていない実装物用の場合、モニターは既定で Layout Manager スクリーンに設定されます。

重要： データの損失を避けてください。電源のオン、オフはあまり早くやらないでください。電源をオフにした後は、30 秒間待ってからデータカードを取り外したり、再度電源をオンにしたりしてください。

電源のオン、オフを急にやりすぎると、データ損失の起こる恐れがあります。電源オフ後は、モニターの電源表示灯が消えてからさらに 30 秒間待ってから電源をオンにしてください。

OUO6074,0000FA4-40-24OCT08

バーチャルターミナルディスプレイ

John Deere トラクター CommandCenter™ のみを使用して播種機モニターを表示する場合：

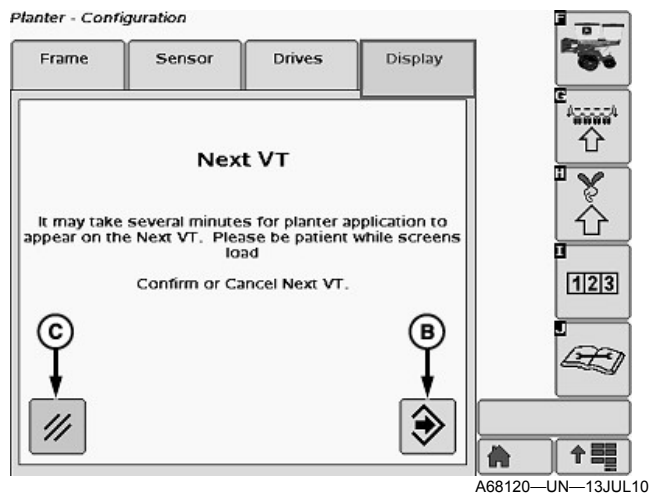
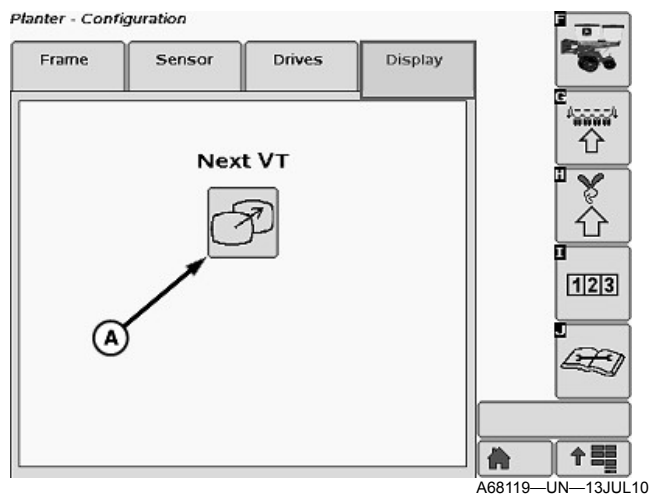
1. キーで電源を入れ、アプリケーションが読み込まれるのを待つ。メインメニューを選択し、次いでディスプレイ (ボタン I) を選択する。
2. 設定ボタン (ボタン J) を選択し、次いでマルチディスプレイボタン (ボタン H) を選択する。
3. マルチディスプレイの設定ページで、「Implement Bus Virtual Terminal (インプルメントバスバーチャルターミナル)」の隣のチェックボックスをオンにして CommandCenter がインプルメントバス上で通信できるようにします。
4. このボックスにチェックを入れた後、キーで電源をオフにしてディスプレイに変更が保存されるようにする。
5. キーで電源をオンにし、アプリケーションが読み込まれるのを待ち、メインメニューボタンを押す。スクリーンにメインメニューが表示されるまで、数秒間待つ。砂時計が点滅して、播種機のソフトウェアがディスプレイに読み込まれていることを示す。砂時計の点滅後、播種機のアイコンがメインメニューに現れる。

John Deere トラクター CommandCenter™ ディスプレイの他に GreenStar™ ディスプレイも使用する場合：

1. キーで電源をオンにし、両方のディスプレイが読み込まれるのを待つ。CommandCenter でメニューを選択し、次いでディスプレイアイコン (ボタン I) を選択する。
2. 設定ボタン (J ボタン) を選択し、マルチディスプレイボタン (H ボタン) を選択します。
3. SeedStar™ から GreenStar™ ディスプレイと通信するには、マルチディスプレイ設定ページで、「Implement Bus Virtual Terminal (インプルメントバスバーチャルターミナル)」チェックボックスを必ずオフにします。
4. キーで電源をオフにして変更を保存する。

5. キー電源をオンにし、アプリケーションが読み込まれるのを待って、GreenStar™ ディスプレイでメニューを選択します。画面にメニューが表示されるまで、数秒間待ちます。砂時計が点滅して、播種機のソフトウェアがディスプレイに読み込まれていることを示す。砂時計の点滅後、播種機のアイコンがメインメニューに現れる。

播種機アプリケーションをディスプレイ間で切り替える方法：



- A：次の VT（次のバーチャルターミナル）
B：確認
C：キャンセル

1. トラクター電源をオフにした状態で、GreenStar™ モニター (2630、2600、または 1800) がトラクターのコーナーポストに接続されていることを確認します。
2. トラクターと播種機間で電気接続が全て完了しているようにする。
3. キーで電源をオンにする。CommandCenter™ ディスプレイと GreenStar™ の両方が読み込まれるのを待ちます。CommandCenter™ ディスプレイでメインメニューボタンを選択し、播種機アプリケーションを選択します。

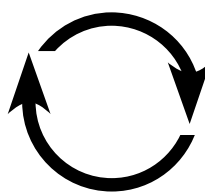
注記：このディスプレイタブは実装 CAN バス上に ISO 対応のディスプレイが 2 台以上がある場合にみに現れる。次の VT 機能は種蒔き中には使用不可。

4. 播種機ホームページで、播種機設定ボタン（ボタン G）を選択する。ディスプレイタブを選択する。
5. 「Next VT（次のバーチャルターミナル）」ボタン（A）を選択して、播種機情報を GreenStar™ ディスプレイに移動します。
6. 確認（B）または キャンセル（C）を選択する。コントローラが再始動する。

注記：ディスプレイの設定によっては、播種機アプリケーションが希望のディスプレイに現れるのに最大 255 秒かかります。

OOU06064,00004D0-40-20MAY11

標準ボタン



A59322—UN—19FEB07
切り替え



H85801—UN—14JUN06
入力または続行



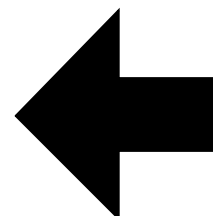
H85814—UN—14JUN06
キャンセル



H85815—UN—14JUN06
消去



H85816—UN—14JUN06
戻る



A59323—UN—22FEB07
戻る

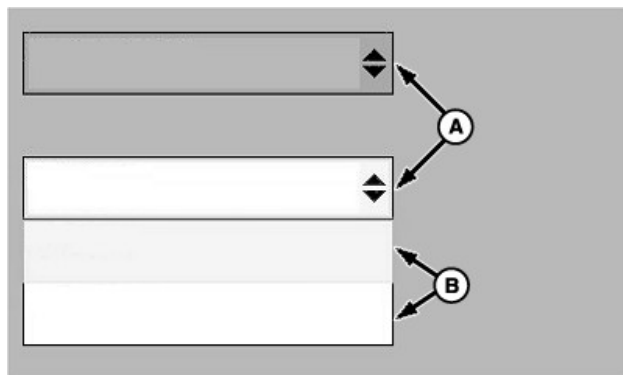
これらのボタンに慣れてください。これらのボタンは通常の機能を持ち、画面で良く使用します。

- 入力：値や選択するものをメモリーに入力します。手順の次のステップに進みます。

- **キャンセル**：現在の画面や選択したものをキャンセルします。
- **消去**：値をゼロにクリアするか、選択したものを削除します。
- **前へ**：前の画面または選択肢に戻ります。
- **戻る**：カーソルをスペースひとつ分後ろに動かします。
- **切り替え**：選択内容を切り替えます。

OUO6074,0000FA6-40-25FEB16

入力方法



A59311—UN—15FEB07

A : ドロップダウンボックス
B : リスト

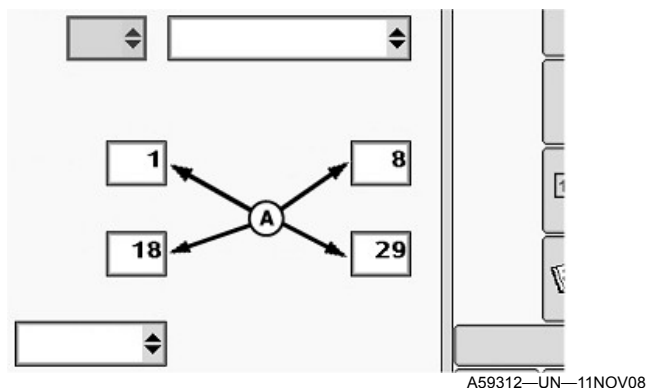
モニターにデータを入力するには色々な方法があります。次に数例を挙げます。

ドロップダウンボックス

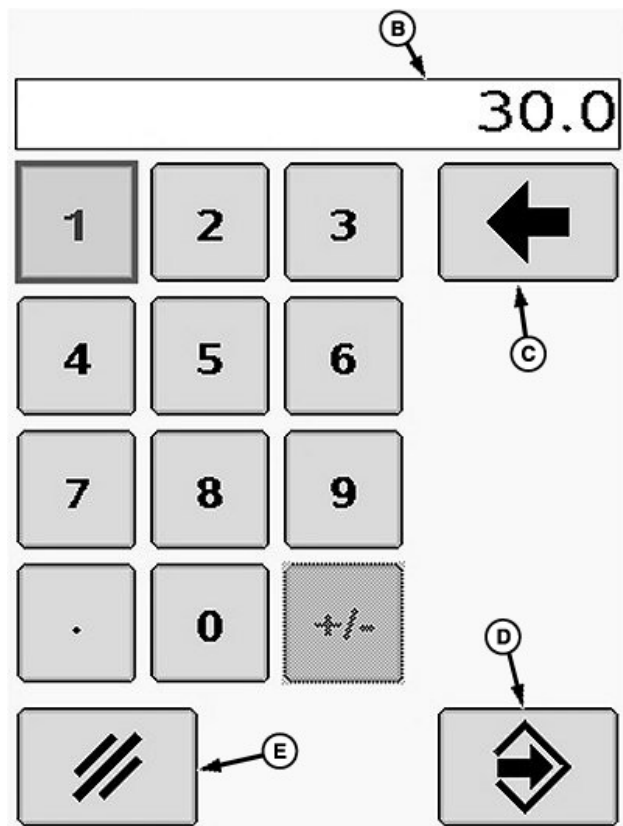
ドロップダウンボックス (A) にはアイテムのリスト (B) があります。ドロップダウンボックスを選択してリストを見てください。リストからアイテムを選択し、ドロップダウンボックスでのアクティブなアイテムとしてください。

新規のアイテムを選択せずにドロップダウンリストを閉じるには、現在選択されているものを選択するか、スクリーンの何も無い所に触れてください (タッチスクリーンのみ)。

リストがスクリーンよりも長い場合は、リストの横に上下の矢印付きのスクロールバーが現れます。矢印の1つを選択して上下にスクロールしてください。



A59312—UN—11NOV08



A59357—UN—21MAR07

テンキー

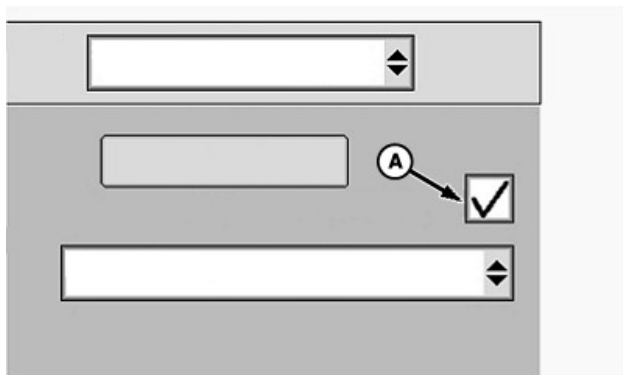
A : 入力ボックス
B : バウンディングボックス
C : バックスペース矢印
D : Enter
E : キャンセル

入力ボックス

入力ボックス (A) では数値入力が可能です。

- **入力ボックス**を選択するとテンキーが現れます。希望の値を選択してください。入力した値はバウンディングボックス (B) に現れます。
- **バックスペースの矢印** (C) ボタンを押すと選択した値がクリアされます。
- **Enter** (D) ボタンで値を確認します。

- **クリア (E)** ボタンを押すと、新しい値を確認せずにキーパッドがオフになります。



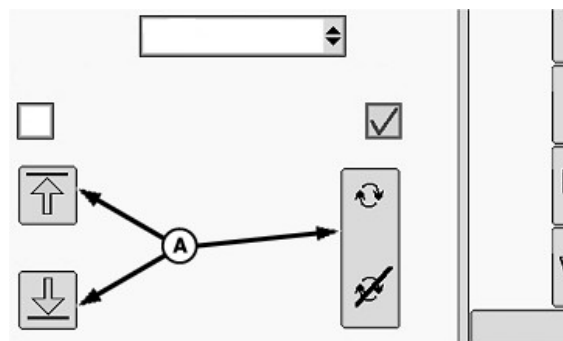
A59313—UN—15FEB07

チェックボックスの例

A : チェックボックス

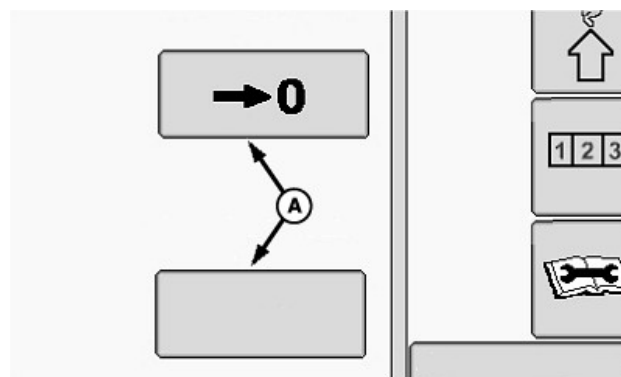
チェックボックス

チェックボックス (A) でひとつをアクティブ、非アクティブにできます。チェックマークはその機能がアクティブであることを示します。ボックスにチェックマークのない場合はその機能は非アクティブです。



A59314—UN—11NOV08

ボタンの例



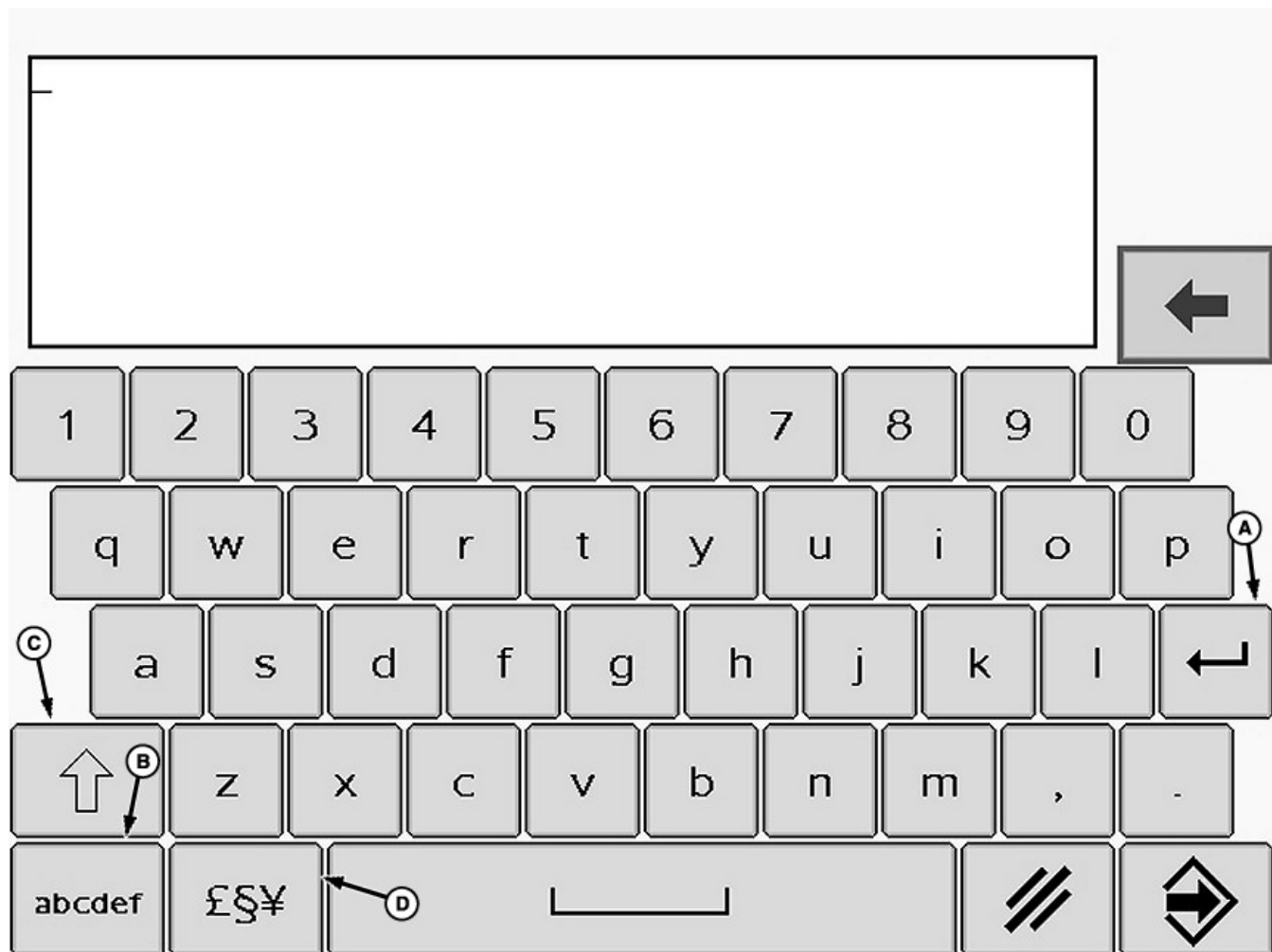
A59315—UN—15FEB07

ボタンの例

A : ボタン

ボタン

ボタンはものにより形状、大きさ、イメージが異なります。文字の書かれたものもあります。どれかのボタン (A) を押すとその機能がアクティブになります。



A59363—UN—20FEB07

カスタム入力キーパッド

A : リターンキー
B : 配列切換

カスタム入力キーパッド

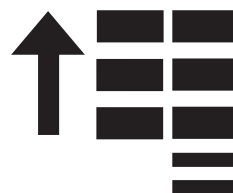
入力、ドロップダウンボックスの中には、編集やカスタムオプションのあるものもあります。編集やカスタムを選択すると、キーパッドが現れてデータの入力ができるようになります。 **リターン** (A) ボタンを押すと、カーソルは直下のラインに移動します。 **配列切換** (B) ボタンは、キーパッドの配列を標準の **qwerty** 配列、アルファベット順の配列間で切り替えます。 **大文字・小文字** (C) ボタンでは、大文字、小文字を切り替えます。 **シンボル** (D) ボタンは文字のキーパッド、シンボルのキーパッド間を切り替えます。

OUO6074,0000FA5-40-16OCT08

C : 大文字・小文字
D : シンボル

スクリーンレイアウトマネージャ

重要： 播種機のスクリーンはフルスクリーンまたはハーフスクリーンのみです。エラーメッセージは、ハーフスクリーンのレイアウトでは現れません。音声の警告がエラーを通知した場合、フルスクリーンに戻ってメッセージを読んでください。



A59325—UN—19FEB07
プライマリメニュー

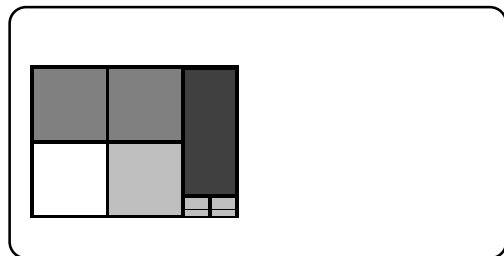
H85801—UN—14JUN06
Enter



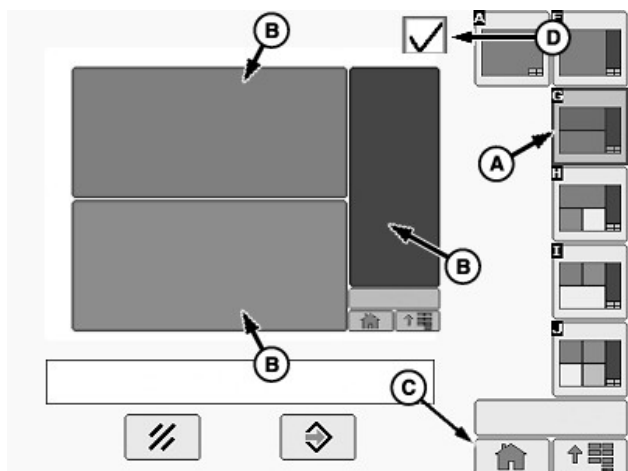
H85814—UN—14JUN06
キャンセル



H85816—UN—14JUN06
戻る



A61062—UN—09OCT07
レイアウトマネージャボタン



A64359—UN—11MAR09

- A : レイアウトパターン
- B : 選択エリア
- C : ホームページ
- D : ホームページコレクションボックス

1. プライマリメニューボタンを選択する。
2. レイアウトマネージャボタンを選択する。
3. ドロップダウンメニューからページ番号を選択する。
4. スクリーンの右側からレイアウトパターン (A) を選択する。
5. ホームページコレクションに含めるのチェックボックス (D) を選択する。このページを含むようにチェックを入れる。コレクションからページを除外するにはボックスをクリアする。
6. スクリーン (B) の変更するエリアを選択する。

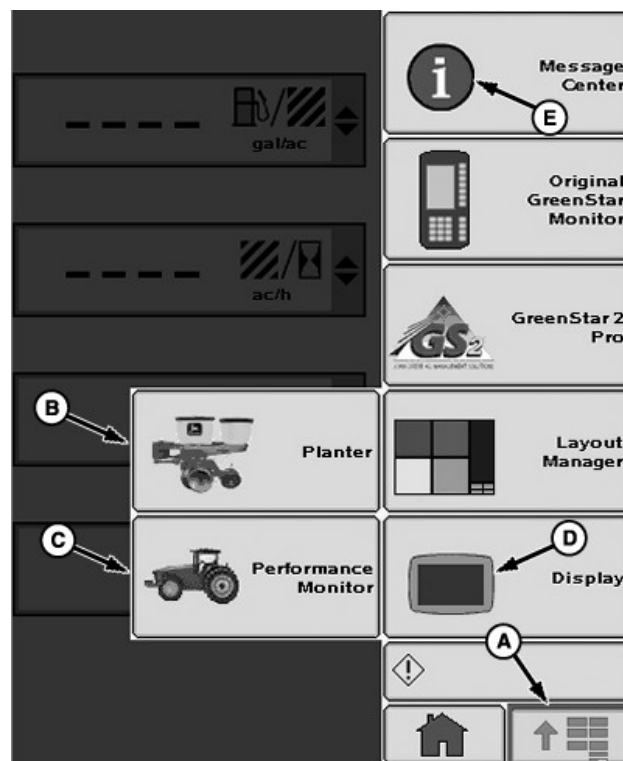
注記： ウィンドウひとつのレイアウトが選択されている場合は、オプション選択後に **Enter** ボタンを選択します。プレビューを選択する必要はありません。

7. スクリーンのこのエリアで可能なオプションのみが現れる。 **オプション** を選択するか、**戻る** ボタンを選択します。
8. オプションを選択した場合、選択したもののプレビューが現れる。 **プレビュー** を選択してそれが正しいことを確認するか、**戻る** ボタンを選択します。
9. **Enter** ボタンを選択します。
10. 変更するスクリーンの他のエリアを選択する。全てのエリアの選択を終了するまで続ける。
11. アクティブなホームページをすべて見るには、**ホームページ (C)** を繰り返し選択する。

OUO6074,0001045-40-11MAR09

スクリーンのナビゲーション

注記： 他社のディスプレイで情報が似ているように見えることがありますが、ナビゲーションの方法は異なることがあります。具体的な使用法は、お使いのディスプレイのオペレータマニュアルを参照してください。



A59550—UN—26MAR07

メニューボタン

A : プライマリメニュー

- B : 播種機アプリケーションボタン
C : 動作モニターボタン
D : ディスプレイボタン
E : メッセージセンターボタン

メインメニュー

ボタンとソフトキーは外見が似ています。ボタンは単に機能をアクティブにするか、新しいスクリーンに移動させます。ソフトキーはスクリーンを開き、そこから設定やデータ入力を行えます。

プライマリメニュー (A) ボタンを押すと、各モニター用の選択可能なボタンのあるスクリーンへ移動します。

ボタンを選択して希望のアプリケーションへ移動してください。次に数例を挙げます。

- (B) Planter (播種機) アプリケーションのページを開く。種々の播種機機能があります。
- (C) Performance Monitor Totals (動作モニタートータル) ページを開く。種々のトラクターの動作値があります。
- (D) Display Main (ディスプレイのメイン) ページを開く。種々のモニター機能があります。
- (E) Message CEnter (メッセージセンター) のページを開く。種々のメッセージがあります。

次のスクリーンエリアに関する情報は、英語を解さないオペレータが英語のスクリーンを使用する際の助けとなるためのものです。リストの左側は英語のままスクリーンにマッチし、リストの右側はこのマニュアルの他の部分と同様翻訳されています。オペレータの方はスクリーン上の英語の言葉と、リストの左側の記載されている英語の言葉とをマッチさせて翻訳された意味を読んでください。

画面領域情報

Planter : 播種機

Performance Monitor : 動作モニター

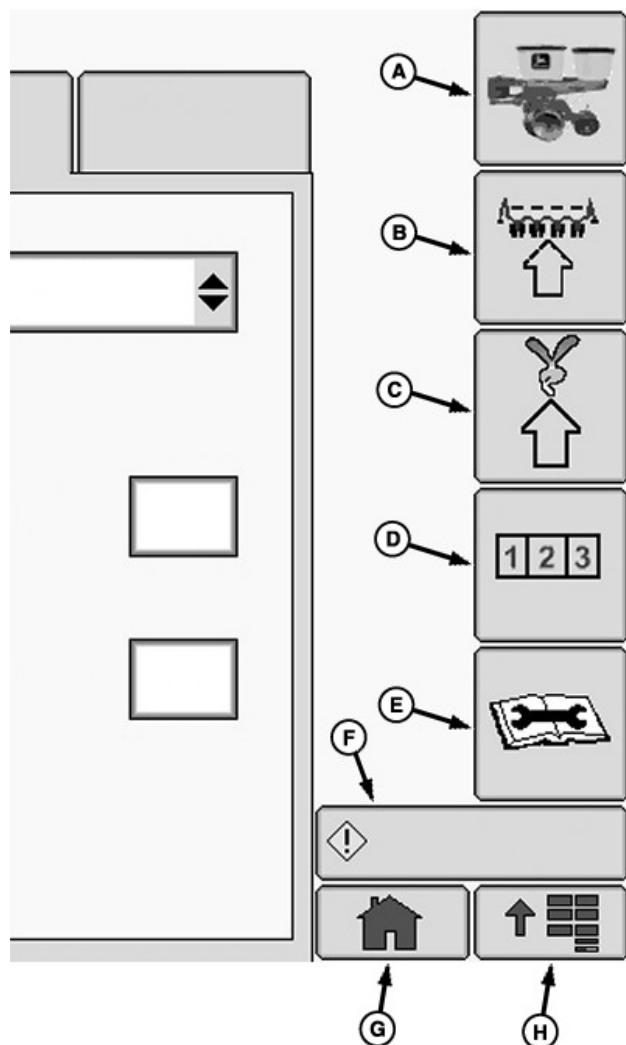
Message Center : メッセージセンター

Original GreenStar Monitor : オリジナル GreenStar モニター

GreenStar 2 Pro : GreenStar 2 Pro

Layout Manager : レイアウトマネージャ

Display : ディスプレイ



A59326—UN—15FEB07



A64358—UN—11MAR09

ソフトキーのタイトル

- A : メインのソフトキー
B : 設定用ソフトキー
C : レートソフトキー
D : トータルソフトキー
E : 診断ソフトキー
F : メッセージセンターボタン
G : ホームボタン
H : メニューボタン
I : タイトル

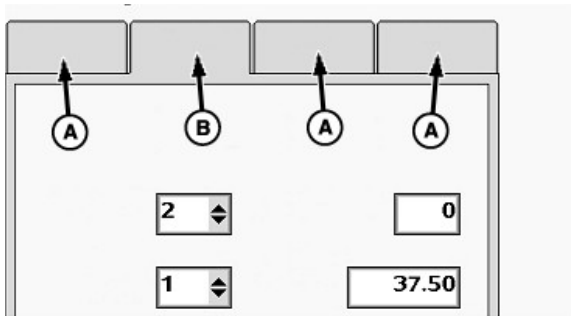
播種機アプリケーション画面

種々の播種機スクリーンに移動するには、**ソフトキー** (A) から (E) を選択してください。各スクリーン上部のタイトル (I) は、そのソフトキーの名前にマッチします。

スクリーンが表示されれば、同じアプリケーション中の別のソフトキーを選択する前にプライマリメニュー

に戻る必要はありません。例：現在のスクリーンがすでに播種機：レートスクリーンであるとします。「Planter - Configuration (播種機：構成)」スクリーンに移動する手順がメインメニューボタン (H)、播種機ボタン、構成ソフトキー (B) となっている場合は、代わりに構成ソフトキーを選択するだけです。ディスプレイはすでに播種機スクリーンになっています。プライマリメニューから始める必要はありません。

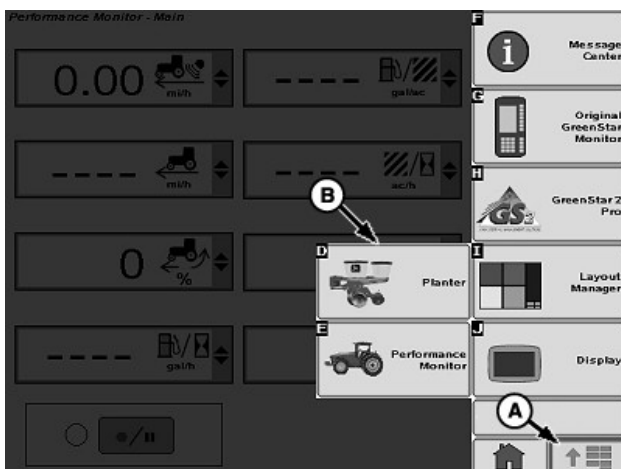
- (A) を押すと、通常「実行」ページと呼んでいるメインの播種機スクリーンに移動します。
- (B) を押すと、設定スクリーンに移動し、ここでフレーム、センサー、ドライブの設定を行います。
- (C) を押すと、農作物、レートの設定スクリーンに移動します。
- (D) を押すと、トータル、計算のスクリーンに移動します。
- (E) を押すと、読み値とテストの診断スクリーンに移動します。
- (F) を押すと、メッセージセンターに移動します。
- (G) を押すと、ホームスクリーンに移動します。
- (H) を押すと、種々のアプリケーションボタンのあるプライマリメニュースクリーンに移動します。



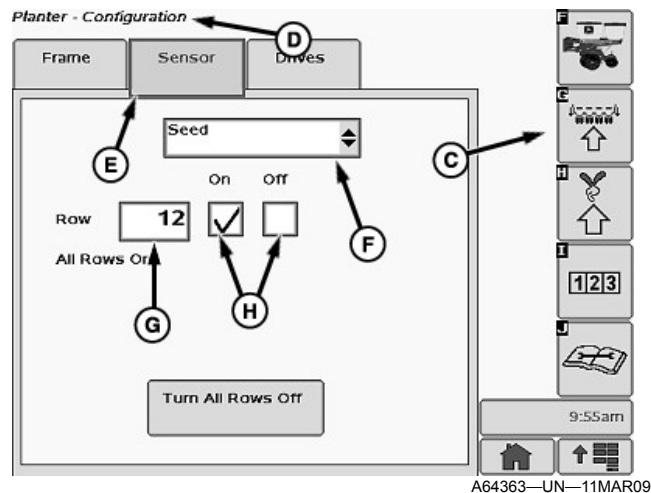
A : アクティブではないタブ
B : アクティブなタブ

機能タブ

スクリーン上の種々のオプションをアクティブにするには、**タブ**を選択してください。



A59588—UN—12MAR07



A64363—UN—11MAR09

- A : プライマリメニューボタン
- B : 播種機アプリケーションボタン
- C : 設定用ソフトキー
- D : 播種機設定スクリーン
- E : センサータブ
- F : ドロップダウンボックス
- G : 条入力ボックス
- H : オン、オフチェックボックス

ナビゲーション例 A :

アクティブなモニターで次の手順を参照してください。

1. プライマリメニューボタン (A) を選択する。
2. **Planter Application (播種機アプリケーション)** ボタン (B) を選択する。
3. **設定ソフトキー (C)** を選択する。播種機：設定 (D) スクリーンタイトルが表示される。
4. **Sensor タブ (E)** を選択します。
5. ドロップダウンボックス (F) から **Seed** を選択します。
6. **Row** 入力ボックス (G) を選択し、個々の条番号を入力します。
7. **On** または **Off** チェックボックス (H) を選択して、選択した条を構成します。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機の設定

Sensor : センサー

Seed : 種子

Row : 条

On : オン

Off : オフ



メニュー

A59325—UN—19FEB07

Planter Configuration : 播種機構成

Sensor : センサー

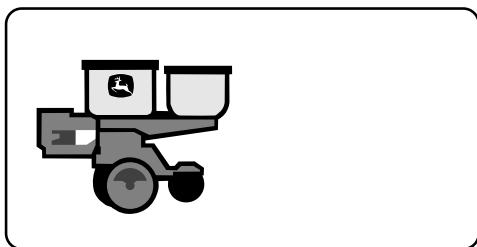
Seed : 種子

Row : 条

On : オン

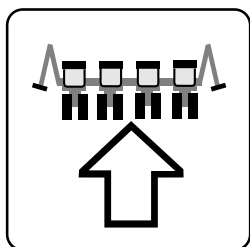
Off : オフ

OUO6074,0000FA7-40-11MAR09



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



設定用ソフトキー

A59172—UN—29JAN07

ナビゲーション例 B :

このマニュアルの全ての手順は、前頁のナビゲーションの例 A を簡略化したものを用います。次に示す手順は、ナビゲーションの例 A を簡略化した例です。太字の言葉はスクリーンで選択可能なアイテムです。矢印

() は順次選択する各スクリーンアイテムを示します。良く使うボタン、ソフトキー、スクリーンタイトルに慣れると、このテクニックでタスクを実行するための時間を節約することができます。ディスプレイがすでに目的とするスクリーンになっている場合は、プライマリメニューから始める必要はありません。

アクティブなモニターを使用してディスプレイとこのナビゲーション方法に慣れてください。スクリーンアイテムを習得するまでは、必要に応じてこのセクション前述の説明を読み返してください。

1. **メインメニュー** >> **播種機ボタン** >> **構成ソフトキー** >> **センサータブ**を選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Seed** を選択します。
3. **Row** 入力ボックスを選択し、個々の条番号を入力します。 **On** または **Off** チェックボックスを選択して、選択した条を構成します。

画面領域情報

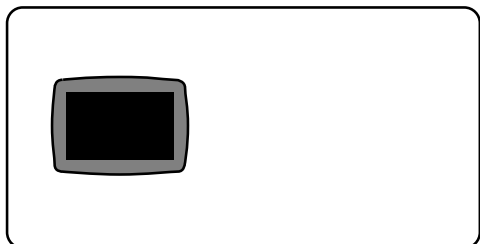
モニタの設定

輝度、音量、色調の設定



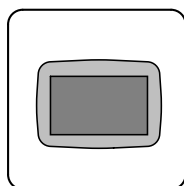
メニュー

A59325—UN—19FEB07



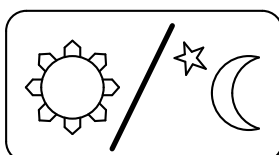
ディスプレイボタン

A59565—UN—08MAR07



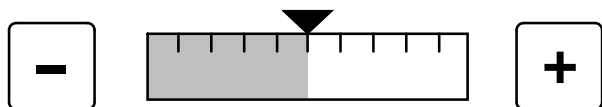
ディスプレイソフトキー

A59591—UN—15MAR07



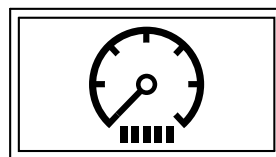
日中 / 夜間ボタン

A59594—UN—15MAR07



目盛表示器

A59595—UN—15MAR07



瞬暗ボタン

A59593—UN—15MAR07

1. **メニュー** >> **ディスプレイボタン** >> **ディスプレイソフトキー**を選択します。
2. 輝度レベルは2つ。 **日中 / 夜間**ボタンを選択して、日中レベルと夜間レベルのスクリーン輝度を切替える。スクリーン上部の太陽と月のシンボルがハイライトされて選択されたものを示す。「日中」を選択した状態で**プラス (+)**、**マイナス (-)** ボタンを押して、日中のバックライトレベルを調節します。夜間の輝度に切り替え、プラス、マイナスのボタンで異なるバックライトレベルに調節する。
3. **瞬暗**ボタンを選択すると、スクリーンは完全に暗くなる。再度明るくするにはスクリーンのどこかに触れるか (タッチスクリーンのみ)、どれかのボタンを選択する。
4. **Volume (音量)** 表示器の調節にはプラス、マイナスボタンを選択する。
5. チェックボックスを選択すると、アイテムが選択されたときの**Highlight Color (ハイライト色)**を選択できる。
6. 互換性のあるキャビンでモニターが実装されている場合は、**Sync With Cab (キャビンと同期する)**のチェックボックスが使える。これをチェックすると、このディスプレイでキャビンの表示灯もコントロールする。

画面領域情報

Display Main : ディスプレイメイン

Backlight : バックライト

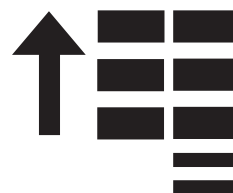
Volume : 音量

Highlight Color : ハイライト色

Sync With Cab : キャビンと同期

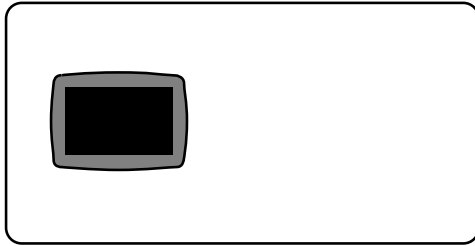
OUO6064,00001EA-40-29JUN10

言語と単位の設定



メニュー

A59325—UN—19FEB07



ディスプレイボタン

A59565—UN—08MAR07



設定ソフトキー

A59592—UN—15MAR07

1. **メニュー** >> **ディスプレイボタン** >> **設定ソフトキー** を選択します。
2. **Regional** タブを選択します。
3. 各ドロップダウンボックスから、**Country** (国)、**Language** (言語)、**Numeric Format** (数値の形式)、**Units** (単位) を選択します。 オプションごとに異なる測定単位を選択するには、次のように行います。
4. **Units** (単位) タブを選択します。
5. 各ドロップダウンボックスを選択し、測定単位を選択します。全ての単位をひとつのタイプに変更するには、**Regional** (地域) タブ >> **Units** (単位) >> 何らかのオプションを選択します。

画面領域情報

Display Settings : ディスプレイの設定

Regional : 地域

Country : 国

Language : 言語

Numeric Format : 数字のフォーマット

Units : 単位

Metric : メートル法

Imperial : ヤードポンド法

US : 米国

Units of Measure : 単位

Distance : 距離

Area : エリア

Volume : 音量

Mass : 質量

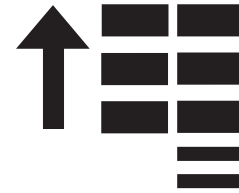
Temperature : 温度

Pressure : 圧力

Force : 力

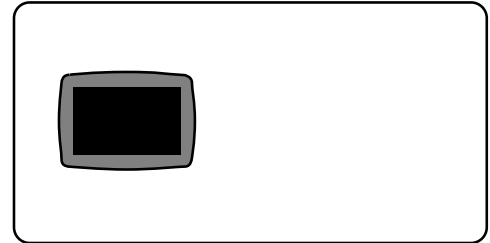
OUO6064,00001EB-40-29JUN10

日付と時刻の設定



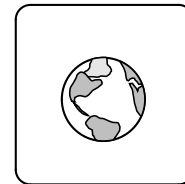
メニュー

A59325—UN—19FEB07



ディスプレイボタン

A59565—UN—08MAR07



設定ソフトキー

A59592—UN—15MAR07

1. **メニュー** >> **ディスプレイボタン** >> **設定ソフトキー** を選択します。
2. **Time/Date** タブを選択します。
3. **Date** (日付) の各ドロップダウンボックスを選択し、月、日、年を選択する。
4. **Date Format** (日付のフォーマット) のドロップダウンボックスを選択し、希望のフォーマットを選択する。
5. 地域で現在夏時間を使用している場合は、**Daylight Savings Time** チェックボックスをオンにします。夏時間が変更になった場合は、このボックスを選択すると時刻がすぐ変わる。
6. 24 時間制を使用するには、**24 Hour Clock** (24 時間制) のチェックボックスを選択してチェックが表示されるようにする。
7. **Time** 入力ボックスを選択し、時間と分を入力します。ドロップダウンボックスから **a.m.** (午前) または **p.m.** (午後) を選択します。
8. GPS を装備している場合は、次を実行する。
 - a. **GPS Time Sync** (GPS時間同期) のチェックボックスを選択して時刻を同期させる。
 - b. **GMT Offset** (GMT オフセット) のドロップダ

ウンボックスを選択して、現在地でのグリニッジ標準時との時刻の差を示す数字を選択する。

- c. **Local Offset (ローカルオフセット)** のドロップダウンボックスを選択して、現在の位置で現地の時間帯から何分過ぎているかを入力する。

画面領域情報

Display Settings : ディスプレイの設定

Time/Date : 時刻と日付

Date : 日付

Date Format : 日付のフォーマット

MM : 月

DD : 日

YYYY : 年

Time : 時刻

24 Hour Clock : 24 時間時計

Daylight Savings Time : 夏時間

GMT Offset : グリニッジ標準時オフセット

Local Offset : ローカルオフセット

GPS Time Sync : 全地球位置測位システム同期

OUO6064,00001EC-40-29JUN10

2. **Tests** タブを選択します。

3. **Color Test (色調テスト)** ボタンを選択 はっきりした3色 (赤、青、緑) が5秒間表示されます。この3色が表示されない場合は、John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。

4. **Touchscreen Test (タッチスクリーンのテスト)** を選択して、スクリーンで不具合のあると思われるエリアに触れる。ターゲットの画像が指先に現れる。画面にタッチしてもターゲットの画像が表示されない場合は、John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。

5. **Touchscreen Calibration (タッチスクリーンの校正)** ボタンを選択する。

6. スクリーンに現れる各 X のシンボルに触れる。数個の X のマークが順次現れ、次いで校正がうまく行ったかどうかを示すスクリーンが現れる。

プライマリメニューボタンを選択してタッチスクリーンテストを終了し、希望のスクリーンかアプリケーションへ戻るようにナビゲートする。

画面領域情報

Display : ディスプレイ

Display Diagnostics : ディスプレイの診断

Tests : テスト

Color Test : 色調テスト

Touchscreen Test : タッチスクリーンのテスト

Touchscreen Calibration : タッチスクリーンの校正

Calibration Successful : 校正ができました

Calibration Unsuccessful : 校正ができませんでした

Reset Touchscreen Calibration : タッチスクリーン校正のリセット

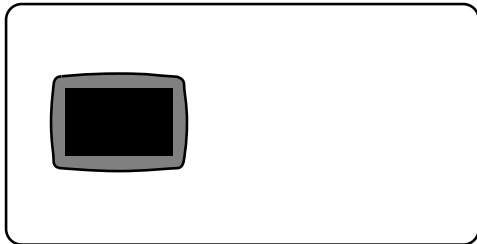
OUO6064,00001ED-40-29JUN10

タッチスクリーンの校正



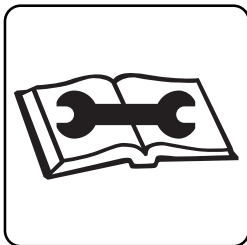
メニュー

A59325—UN—19FEB07



ディスプレイボタン

A59565—UN—08MAR07



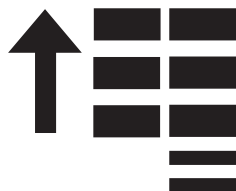
診断ソフトキー

A59567—UN—08MAR07

1. **メニュー >> ディスプレイボタン >> 診断ソフトキー** を選択します。

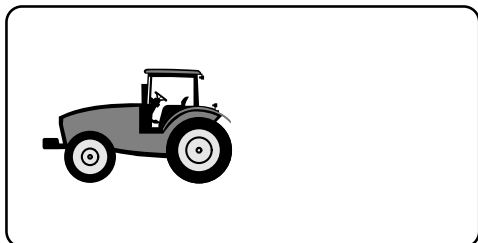
パフォーマンスモニター

動作モニターでの用具幅のチェック



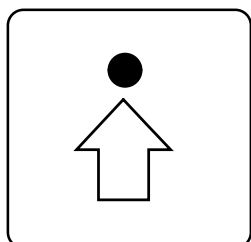
「Menu (メニュー)」

A59325—UN—19FEB07



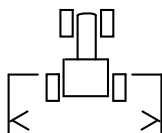
動作モニターボタン

A59552—UN—08MAR07



「Settings (設定)」ソフトキー

A59377—UN—23FEB07



用具幅

A59378—UN—22FEB07

現在の幅を動作モニタで表示するには、「Menu (メニュー)」 >> 「Performance Monitor (パフォーマンスモニター)」アプリケーション >> 「Settings (設定)」ソフトキーの順に選択します。

重要： ツールアプリケーションで装置幅を変更した場合 (たとえばスプリットロー播種機でトウモロコシから大豆に変更した場合)、電源を入れ直して新しい設定を有効にしてください。

装置幅は装置幅アイコンの横に表示されます。

GreenStar™ ディスプレイでは、パフォーマンスモニターは 2 つのモードで作動します。ベーシックパフォーマンスモニター (BPM : Basic Performance Monitor) モー

GreenStar は Deere & Company の商標です。

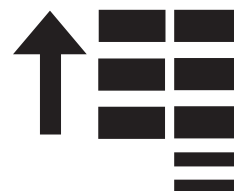
ドは、GreenStar™ ディスプレイを備えたすべての基本機器に組み込まれています。アドバンストパフォーマンスモニター (APM : Advanced Performance Monitor) はトラクターアプリケーションの 1 つで、特定の John Deere™ トラクターに接続された場合のみ使用できます。

装置幅は播種機からベーシックパフォーマンスモニターに送信され、播種機がトラクターに接続されている間は変更できません。

詳細については、お使いの GreenStar™ ディスプレイのオペレータマニュアルを参照してください。

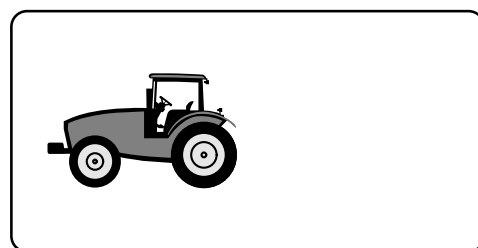
OU06064,00001FC-40-10OCT14

レーダーの設定



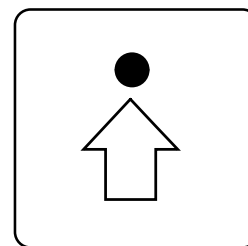
メニュー

A59325—UN—19FEB07



動作モニターボタン

A59552—UN—08MAR07



設定ソフトキー

A59377—UN—23FEB07



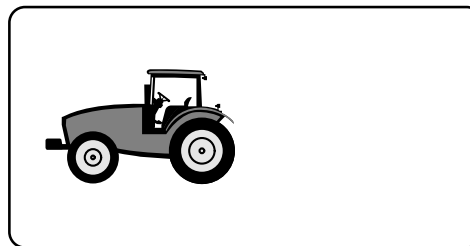
A67704—UN—14JUN10
「GPS or Ground Radar Connected to Display (ディスプレイに GPS または地上レーダーが接続されている)」
チェックボックス

John Deere は Deere & Company の商標です。

メニュー >> パフォーマンスモニターボタン >> 設定ソフトキーを選択します。

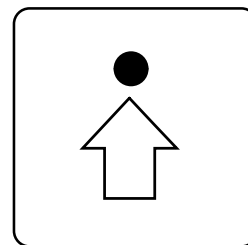
- 工場でレーダーを装備された、**GPS or Ground Radar Connected to Display** (ディスプレイに GPS または地上レーダーが接続されている) John Deere™ の 00、10、20 シリーズのトラクターでチェックボックスでチェックをオフにする。
- **GPS or Ground Radar Connected to Display** キャビンハーネスに直接接続されたレーダーを装備した、00 シリーズより前の John Deere™ トラクターの場合は、GreenStar™ チェックボックスをオンにします。
- GreenStar™ キャビンハーネスに直接接続されたレーダーを装備した他社のトラクターの場合は、**GPS or Ground Radar Connected to Display** チェックボックスをオンにします。
- John Deere 30 シリーズ以降のトラクターの場合は、この手順は不要で、このチェックボックスをオンにできません。
- TECU を備えた (ISO 11783 準拠の) 他社のトラクターの場合は、この手順は不要で、このチェックボックスをオンにできません。
- 対地速度情報源として GPS を使用している場合は、GreenStar™ ディスプレイのオペータマニュアルを参照するか、John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。さまざまな構成が可能です。

OUO6064,00001EF-40-30JUN10



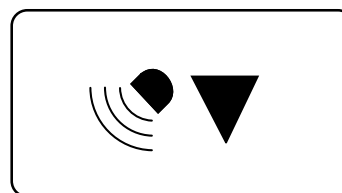
A59552—UN—08MAR07

動作モニターボタン



A59377—UN—23FEB07

設定ソフトキー



A59379—UN—23FEB07

レーダー校正ボタン

レーダーの校正

重要： 種子をまく条件下で校正を実行してください。タイヤは全てオペータマニュアル記載の基準値まで空気を入れてください。タイヤの側壁にあるレベルには空気を入れないでください。



A59325—UN—19FEB07

メニュー

システムの正確な動作は、正確なレーダーの校正にかかっています。

レーダーによってはトラクターシステムに組み込まれたものもあります。トラクターのオペータマニュアルに従って校正してください。

GreenStar™ ハーネスに直接接続されているレーダーは次の手順で校正します。GreenStar™ ハーネスに直接接続されているレーダーの例として、Dickey John™ レーダーがあります。

1. **メニュー >> パフォーマンスモニターボタン >> 設定ソフトキー**を選択します。
2. **Radar Connected To Display (レーダーがディスプレイに接続されている)** チェックボックスをオンにします。
3. **レーダー校正ボタン**を選択します。
4. 画面に表示される次の 3 ステップの手順に従います。

ステップ 1： 122 m (400 ft) のコースを測定し、マークを付けます。トラクターに荷重をかけずに、時速約 3.2km (2 mph) で走行します。コースの一方の端に付けたマークを前輪が横切るときに、**レーダー校正ボタン**を選択します。

ステップ 2： 速度を維持します。コースのもう一方

の端に付けたマークを前輪が横切るときに、**レーダー校正**ボタンを選択します。

ステップ 3 : 校正が成功または失敗します。手順を繰り返すための**戻る**ボタン、または手順を完了するための**入力**ボタンが表示されます。

Radar connected to display : レーダーがディスプレイに接続されている

Calibrate Radar : レーダーの校正

Start Calibration at beginning of course : 進路の開始点で校正を開始する

Stop Calibration at end of course : 進路の終点で校正を終了する

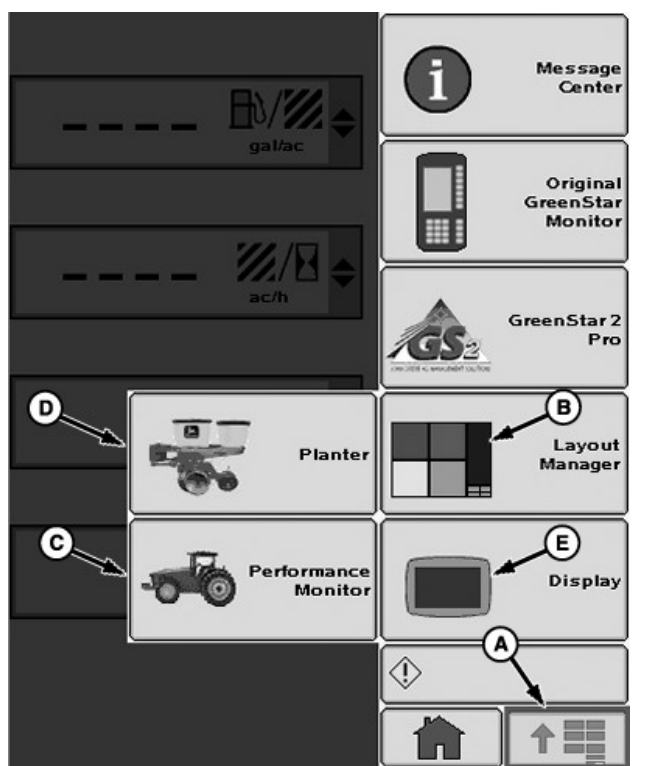
Calibration not successful. Repeat process : 校正失敗。手順を繰り返す

Calibration successful : 校正完了

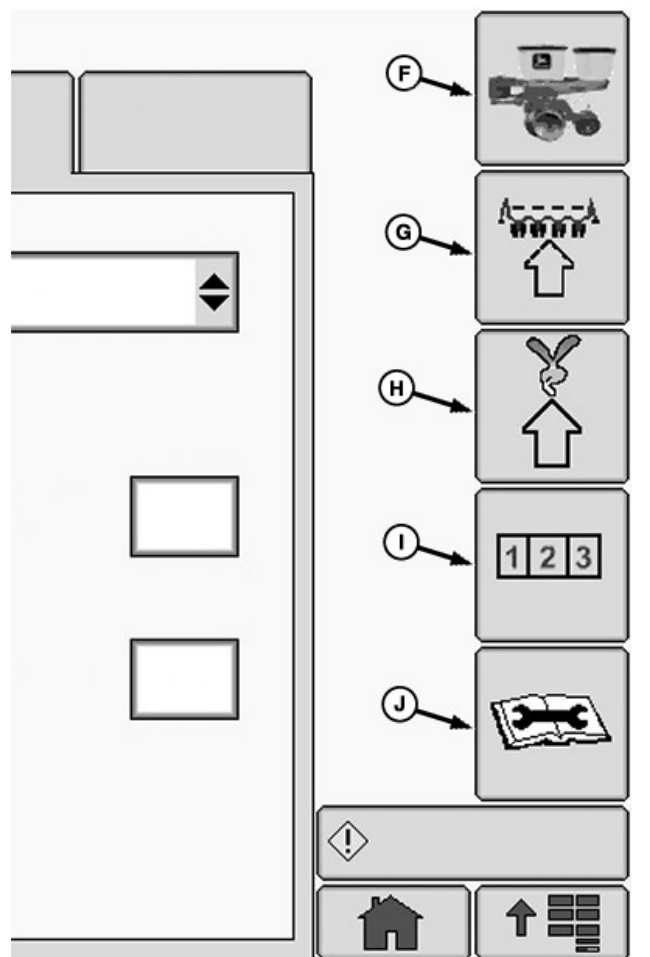
OUO6064,00001F0-40-29JUN10

クイックリファレンスと播種機の既定の設定

地上走行機器のクイックレファレンス設定



メインメニュー画面



播種機アプリケーション画面

- A : メインメニュー
- B : レイアウトマネージャ
- C : 動作モニター
- D : 播種機アプリケーション
- E : ディスプレイアプリケーション
- F : 播種機メイン
- G : 播種機の設定
- H : 播種機レート
- I : 播種機トータル
- J : 播種機診断

次のレファレンスはオペレータがこのマニュアルを読み、理解したことを前提にしています。 ボタンのシンボルをこのページに再度掲示しているものもあります。 物によっては、一定の情報を事前に設定する必要のあるものもあります。 クイックリファレンスは順番に従ってください。

クイックリファレンス		
画面レイアウト		メニュー レイアウトマネージャボタン レイアウトパターンを選択する。
	画面エリア	アプリケーションを割り当てる画面のエリアを選択する。
	アプリケーションボタン	選択したエリアで使用できるアプリケーションのみが選択肢として現れる。 ひとつを選択する。

クイックリファレンスと播種機の既定の設定

クイックリファレンス		
	アプリケーションスクリーン	確認するアプリケーションスクリーンを選択する。 変更するその他のスクリーンエリアを選択する。 終了時に Enter を選択する。
Performance Monitor (動作モニター)		メニュー 動作モニターボタン 設定ボタンを選択する。 monitor reset (モニタリセット) ボタンを万一押した場合、これらの値は消去される。
	チェックボックス	播種機アプリケーションに GPS またはレーダーが直接接続されているかどうかを選択する。 チェックは接続されていることを意味する。 チェックのない場合、レーダーはトラクターシステムの一部であることを示す。
	入力ボックス	用具幅が播種機モニターの示す播種機の幅に合致するかを確認。 合致しない場合は電源を切り、入れする。
	校正ボタン	ディスプレイにレーダーが接続されている場合は、校正手順に従う。
播種機駆動系の設定		メニュー 播種機ボタン 構成ソフトキー Drives (駆動) タブ Drive Configuration (駆動設定) ドロップダウンボックス 設定ボタンを選択する。
	Drive Source (駆動源)	Ground Driven (対地駆動)。 駆動源を変更すると、すべての設定データが失われる。
	Meter Type (メータータイプ)	Vacuum (真空式) または Mechanical (機械式)
播種機駆動セクションの設定		メニュー 播種機ボタン 構成ソフトキー Drives (駆動) タブ Drive Sections (駆動セクション) ドロップダウンボックス 設定ボタンを選択する。
	Number of Sections (セクション数)	機械のセクション数を入力する。
	>> RowCommand™	アクティブにするにはチェックボックスをオンにする。
		Enter ボタンを選択する。
播種機 RowCommand™ の構成		メニュー 播種機ボタン 構成ソフトキー Drives (駆動) タブ Drive Section (駆動セクション) Row Control Sections (条コントロールセクション) ドロップダウンボックス 設定ボタンを選択する。
	Number of Sections (セクション数) 入力ボックス	必要な機械の RowCommand™ セクション数を入力する。
	次ページボタン	現在のセクションでの最終条を入力する。
	次ページボタン	追加するセクションの値を入力する。
	Enter ボタン	
フレーム構成		メニュー >> 播種機ボタン >> 構成ソフトキー >> Frame (フレーム) タブ >> Frame Configuration (フレーム構成) を選択する。
	Row Configuration (条設定) ドロップダウンボックス	播種機のデザインに応じて、Single Row (1 条型)、Split Row (分割条型)、または Twin Row (2 条型) を選択する。
	Rows (条) 入力ボックス	条の総数を入力する。 総数とは、播種機が分割条型または 2 条型でも、条の内半分が現在はアクティブでも、すべての条を意味する。

クイックリファレンスと播種機の既定の設定

クイックリファレンス			
	Row Spacing (条間隔) 入力ボックス	条間隔を入力する。間隔とは、2つの隣り合った条の間の距離を意味する。分割条型または2条型の機械でアクティブではない条を飛ばし、次にアクティブな条までの間隔を入力するわけではない。	
	Planter Width (播種機幅)	播種機の幅を示された単位で入力する。電源をオフ、オンする。	
	Clutch Disconnect Warning (クラッチ切断警告)	機械に複数の幅のクラッチ切断が装備されており、アクティブでない条があるときに警告を出したい場合は、このチェックボックスをオンにする。	
	Transport mode (移動モード) ボタン	機械の移動時に押すと、播種機コントローラが静粛モードになる。移動モードを無効にするまで、播種機からの警告は出ず、播種機の機能は無効になる。	
播種機センサーの設定		Sensor (センサー) タブ	
	Seed (種子)	Row (条) 入力ボックス	特定の条センサーを設定するときに使用する。このページでは分割条型または2条型の設定は変更しない。条番号を入力し、条のオン、オフチェックボックスを選択する。他の条にも同様の操作をする。ページ下部のボタンでは、すべての条のセンサーをオンまたはオフにできる。
		Headland Warning Suppression (枕地警告抑止) チェックボックス	このチェックボックスをオンにすると、播種機が上昇している場合の Rows Not Planting 警告が抑止される。
	Vacuum (真空)	Sensors (センサー) ドロップダウン	機械に装備されている真空センサーの数を選択する。
		Sensor (センサー)	真空はオフにしておく必要がある。各センサーをひとつずつ選択し、入力ボックスに較正值を入力する。John Deere センサーには 5.66。センサー読み値をゼロにするにはゼロボタンを選択する。次のセンサーを選択し、操作を繰り返す。
	Fertilizer (肥料)	Sensors (センサー) ドロップダウン	機械に装備されている肥料センサーの数を選択する。
		High Pressure (高圧)	アラームを発する値を入力する。
		Sensor (センサー)	システムに残っている液圧を解放する必要がある。各センサーを1つずつ選択し、入力ボックスに較正值を入力する。John Deere センサーには 37.50。センサー読み値をゼロにするにはゼロボタンを選択する。次のセンサーを選択し、操作を繰り返す。
	>> Height (高さ) (RowCommand™ が有効な場合のみ)	Common (共用) または Separate (別) チェックボックス	Common (共用) では速度可変モーターに単一の開始、停止高さを設定する。Separate (別) では速度可変モーターの開始、停止高さは個別に設定される。
		Calibrate full up and full down (完全上昇、下降の較正)	機械を完全に上昇させ、Raised (上昇、上向きの矢印) を選択する。Enter を選択する。 機械を畑で前進させつつ下降させ、Lowered (下降、下向き矢印) を選択する。Enter を選択する。
		Set start and stop point (開始、停止点の設定)	Common: Start/Stop (開始、停止) ボタンを選択する。機械を正しい高さまで上昇させ、Start/Stop Height (高さ開始、停止) ボタンを選択するか、入力ボックスに値を入力する。値 Enter を選択する。 Separate: Start/Stop (開始、停止) ボタンを選択する。下降した状態で、機械をモーター開始点まで上昇させ、Stop Height (停止高さ) ボタンを選択するか、入力ボックスに値を入力する。上昇した状態で、機械をモーター開始点まで下降させ、Start Height (開始高さ) ボタンを選択するか、入力ボックスに値を入力する。Enter を選択する。
	Tractor Speed (トラクター速度)	Auto (自動) チェックボックスをオンにすると、ディスプレイが最適な対地速度情報源を決定できるようになる (推奨)。オフにすると、ドロップダウンが現れる。ドロップダウンメニューを選択し、センサー情報源を選択する。	
種子レートの設定		レートソフトキー	
	Crop Name (農作物名) ドロップダウン	トウモロコシ、大豆、またはいずれかのカスタム農作物名を選択する。	
	Edit Crop Name (農作物名の編集)	ドロップダウンで農作物名を選択して編集する。	

クイックリファレンスと播種機の既定の設定

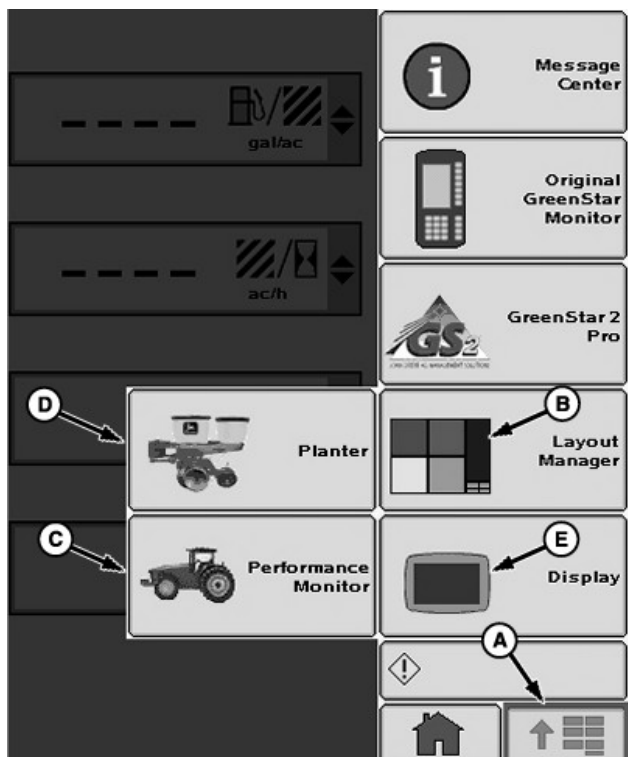
クイックリファレンス			
	Target (目標) 入力ボックス	目標レートをプログラムする。	
	High (高) / Low (低) 入力ボックス	自動的に 10% 上と下の値が設定される。ボックスを選択して変更する。	
	Population Adjust (種子密度の調節)	畑で種子レートのチェック後補正値を入力する。	
	Rows Planting (播種条) チェックボックス	分割条型および 2 条型の機械の設定でのみ表示される。これらのボックスでアクティブな播種条を選択する。	
播種機の計算		トータルソフトキー	
	Seed Estimator (種子見積もり)	Calculators (計算) タブ Seed Estimator (種子見積もり)	Bag (バッグ)、Unit (ユニット)、Weight (重量) の 3 種類の見積もり方法から選択する。すべての値を入力して結果を確認する。詳細は「カウンターと計算」セクション参照。
	繰出スプロケットの計算	Calculators (計算) Seed Transmission (種子繰出)	
		Target Population (目標種子密度) 入力ボックス	目標とする種子密度を入力する。
		Disk Type (ディスクタイプ) ドロップダウン	メーターに取り付けられている真空式ディスクタイプを選択するか、リストの下部でフィンガーピックアップまたはラジアルビーンを選択する。
		Seed Disk (種子ディスク) ドロップダウン (真空式のみ)	メーターに取り付けられているディスクを選択する。
	真空計算 (真空式メーター設定時の真空式メーターのみ)	Calculators (計算) タブ Vacuum (真空)	
		上部ドロップダウン	Vacuum (真空式) を選択する。
		Seeds/kg (lb) (キログラムまたはポンドあたりの種子) 入力ボックス	キログラム (ポンド) あたりの種子数を入力する。
		Disk Type (ディスクタイプ) ドロップダウン	メーターでのディスクタイプを選択する。
		Seed Disk (種子ディスク) ドロップダウン	ディスクを選択する。開始点として推奨値に真空を設定する。
	面積計算	Totals (トータル) タブ	任意の入力ボックスを選択する。値を変更するか、ゼロボタンでゼロ調節をする。
診断			
	診断ソフトキー Readings (読み値) タブ。	Hardware/Software (ハードウェア、ソフトウェア)	システムのデータを表示する。コントローラを 2 つ以上備えた大型の播種機では、ドロップダウンから各コントローラを個別に選択する。
		Sensors/Status (センサー、ステータス) ドロップダウン	プログラムされたセンサー読み値を確認する。
		System Voltages (システム電圧)	システムのデータを表示する。

クイックリファレンスと播種機の既定の設定

クイックリファレンス			
	Tests (テスト) 上部ドロップダウン	Seed Tube Sensor (種子チューブセンサー)	モニターの検出した種子センサーをテストする。
		Seed Drop (種子ドロップ)	種子センサーが種子を正確に検出しているかをテストする。
		Timed Seed Drop (時間決め種子ドロップ)	1 条型ユニットの種子レートをテストする。
		VRD Events Log (VRD イベントのログ)	
		VRD Motor/Valve Flush (VRD モーター / バルブのエア抜き)	VRD 油圧系統からのエア抜きに使用する。
		診断コード	
		Rotate Meters (メーター回転)	畑で機械を牽引せずにドリルのシャフトとメーターの回転を確認する。
		Row Clutches (条クラッチ) テスト	各 RowCommand™ 条クラッチ回路のテストに使用する。
		Row Clutch Self-test (条クラッチセルフテスト)	すべての RowCommand™ クラッチのテストに使用する。

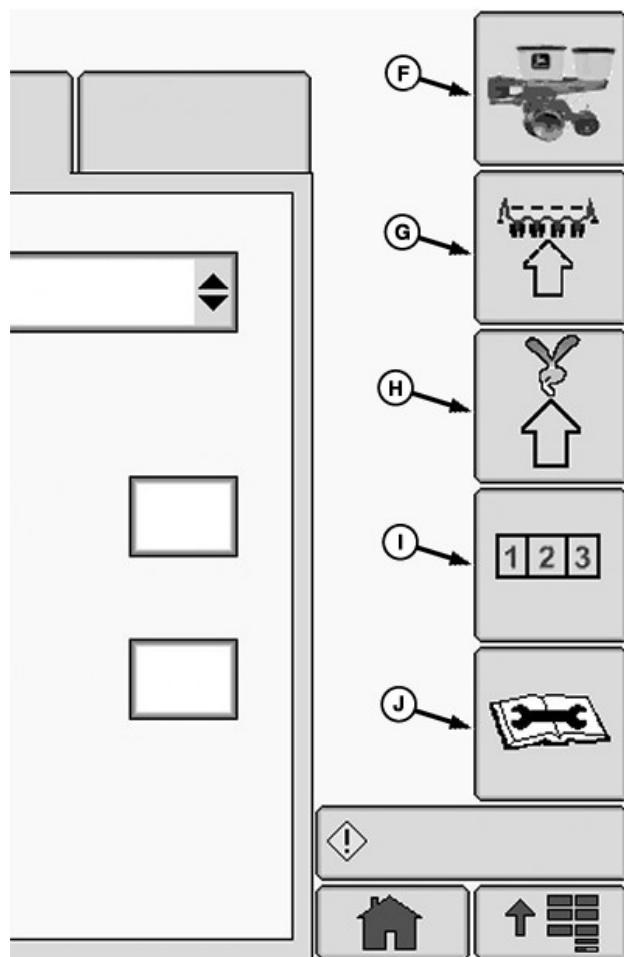
OUO6064,00005B3-40-01MAR13

VRD 機械のクイックリファレンスの設定



A61139—UN—12OCT07

メインメニュースクリーン



- A : メインメニュー
- B : レイアウトマネージャ
- C : 動作モニター
- D : 播種機アプリケーション
- E : ディスプレイアプリケーション
- F : 播種機メイン
- G : 播種機の設定
- H : 播種機レート
- I : 播種機トータル
- J : 播種機診断

次のリファレンスはオペレータがこのマニュアルを読み、理解したことを前提にしています。 ボタンのシンボルをこのページに再度掲示しているものもあります。 物によっては、一定の情報を事前に設定する必要のあるものもあります。 クイックリファレンスは順番に従ってください。

A61140—UN—15OCT07
播種機アプリケーションスクリーン

クイックリファレンス		
スクリーンレイアウト		メニュー レイアウトマネージャボタン レイアウトパターンを選択する。
	スクリーンエリア	アプリケーションを割り当てるスクリーンのエリアを選択する。
	アプリケーションボタン	選択したエリアで使用できるアプリケーションのみが選択肢として現れる。 ひとつを選択する。
	アプリケーションスクリーン	確認するアプリケーションスクリーンを選択する。 変更するその他のスクリーンエリアを選択する。 終了時に Enter を選択する。
Performance Monitor (動作モニター)		メニュー 動作モニターボタン 設定ボタンを選択する。 monitor reset (モニターリセット) ボタンを万一押した場合、これらの値は消去される。
	チェックボックス	播種機アプリケーションに GPS またはレーダーが直接接続されているかどうかを選択する。 チェックは接続されていることを意味する。 チェックのない場合、レーダーはトラクターシステムの一部であることを示す。
	入力ボックス	用具幅が播種機モニターの示す播種機の幅に合致するかを確認。 合致しない場合は電源を切り、入れする。
	校正ボタン	ディスプレイにレーダーが接続されている場合は、校正手順に従う。
播種機駆動系の設定		メニュー 播種機ボタン 構成ソフトキー Drives (駆動) タブ

クイックリファレンスと播種機の既定の設定

クイックリファレンス		
		Drive Configuration (駆動設定) ドロップダウンボックス 設定ボタンを選択する。
	Drive Source (駆動源)	Variable Rate (可変速)。 駆動源を変更すると、すべての設定データが失われる。
	Meter Type (メータータイプ)	Vacuum (真空式) または Mechanical (機械式)
	Row Unit Type (条ユニットタイプ)	MaxEmerge™ または Pro-Series™
	QS Enabled (クイックスタート)	チェックボックスがオンの場合、クイックスタートが有効であることを示す (推奨)。 オフの場合、無効であることを示す。
播種機駆動セクションの設定		メニュー 播種機ボタン 構成ソフトキー Drives (駆動) タブ Drive Sections (駆動セクション) ドロップダウンボックス 設定ボタンを選択する。
	Number of Sections (セクション数) 入力ボックス	示されたものと異なる場合は播種機に装備されている可変速モーターの数を入力する。
	>> RowCommand™	チェックボックスがオンの場合、RowCommand™ が有効であることを示す。 オフの場合、無効であることを示す。
	Dual Range Drive System (デュアルレンジ駆動システム)	チェックボックスがオンの場合、デュアルレンジ駆動システムが有効であることを示す。 オフの場合、無効であることを示す。 (2 条型の機械のみ)
	次ページボタン	最初のモーターの値を入力ボックスに入力する。
	Start Row (開始条)	条番号を入力する。 (複数のモーターがある場合のみ、セクションは選択可能。既定値は条 1)
	End Row (終了条)	条番号を入力する。
	Motor Sprocket (モーター sprocket)	モーター sprocket の歯数を入力する。
	Middle Driven (中間非駆動) (デュアルレンジ駆動システムが有効な場合のみ表示)	sprocket の歯数を入力する。
	Middle Driver (中間ドライバー) (デュアルレンジ駆動システムが有効な場合のみ表示)	sprocket の歯数を入力する。
	Final Driven (最終非駆動)	最終 sprocket の歯数を入力する。
	>> Cluth Disconnect (クラッチ切断)	左、右、両方を選択するか、何も選択しない。
	次ページボタン	他のモーターの値を入力する。
	Enter ボタン	
播種機 RowCommand™ の構成		メニュー 播種機ボタン 構成ソフトキー Drives (駆動) タブ Row Control Sections (条コントロールセクション) ドロップダウン 設定ボタンを選択する。
		必要な機械の RowCommand™ コントロールセクション数を入力する。

クイックリファレンスと播種機の既定の設定

クイックリファレンス			
	Number of Sections (セクション数) 入力ボックス		
	次ページボタン	現在のセクションでの最終条を入力する。	
	次ページボタン	追加するセクションの値を入力する。	
	Enter ボタン		
フレーム構成		メニュー >> 播種機ボタン >> 構成ソフトキー >> Frame (フレーム) タブ >> Frame Configuration (フレーム構成) を選択する。	
	Row Configuration (条設定) ドロップダウンボックス	播種機のデザインに応じて、Single Row (1 条型)、Split Row (分割条型)、または Twin Row (2 条型) を選択する。	
	Rows (条) 入力ボックス	条の総数を入力する。総数とは、播種機が分割条型または 2 条型でも、条の内半分が現在はアクティブでも、すべての条を意味する。	
	Row Spacing (条間隔) 入力ボックス	条間隔を入力する。間隔とは、2 つの隣り合った条の間の距離を意味する。分割条型または 2 条型の機械でアクティブではない条を飛ばし、次にアクティブな条までの間隔を入力するわけではない。	
	Planter Width (播種機幅)	播種機の幅を示された単位で入力する。電源をオフ、オンする。	
	Clutch Disconnect Warning (クラッチ切断警告)	機械に複数の幅のクラッチ切断が装備されており、アクティブでない条があるときに警告を出したい場合は、このチェックボックスをオンにする。	
	Transport mode (移動モード) ボタン	機械の移動時に押すと、播種機コントローラが静粛モードになる。移動モードを無効にするまで、播種機からの警告は出ず、播種機の機能は無効になる。	
播種機センサーの設定		Sensor (センサー) タブ	
	Seed (種子)	Row (条) 入力ボックス	特定の条センサーを設定するとき使用する。このページでは分割条型または 2 条型の設定は変更しない。条番号を入力し、条のオン、オフチェックボックスを選択する。他の条にも同様の操作をする。ページ下部のボタンでは、すべての条のセンサーをオンまたはオフにできる。
		Headland Warning Suppression (枕地警告抑止) チェックボックス	このチェックボックスをオンにすると、播種機が上昇している場合の Rows Not Planting 警告が抑止される。
	Vacuum (真空)	Sensors (センサー) ドロップダウン	機械に装備されている真空センサーの数を選択する。
		Sensor (センサー)	真空はオフにしておく必要がある。各センサーをひとつずつ選択し、入力ボックスに較正值を入力する。John Deere のセンサーには 5.66 (ヤード・ポンド法)、または 143.76 (メートル法)。センサーの読み値をゼロにするにはゼロボタンを選択する。次のセンサーを選択し、操作を繰り返す。
	Fertilizer (肥料)	Sensors (センサー) ドロップダウン	機械に装備されている施肥センサーを選択する。
		Sensor (センサー)	システムに残っている液圧を解除する必要がある。各センサーをひとつずつ選択し、入力ボックスに較正值を入力する。John Deere のセンサーには 37.50 (ヤード・ポンド法)、または 258.55 (メートル法)。センサーの読み値をゼロにするにはゼロボタンを選択する。次のセンサーを選択し、操作を繰り返す。
	>> 高さ	Common (共用) または Separate (別) チェックボックス	Common (共用) では速度可変モーターに単一の開始、停止高さを設定する。Separate (別) では速度可変モーターの開始、停止高さは個別に設定される。
		Calibrate full up and full down (完全上昇、下降の較正)	機械を完全に上昇させ、Raised (上昇、上向きの矢印) を選択する。Enter を選択する。 機械を畑で前進させつつ下降させ、Lowered (下降、下向き矢印) を選択する。Enter を選択する。
		Set start and stop point	Common: Start/Stop (開始、停止) ボタンを選択する。機械を正しい高さまで上昇させ、Start/Stop Height (高さ開始、停止) ボタンを選択するか、入力ボックス

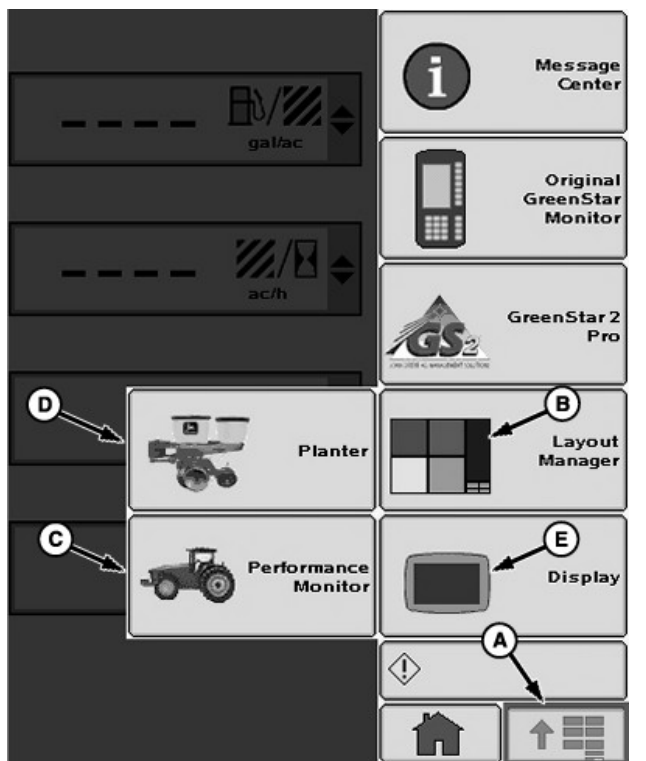
クイックリファレンスと播種機の既定の設定

クイックリファレンス			
		(開始、停止点の設定)	にを入力する。値 Enter を選択する。 Separate: Start/Stop (開始、停止) ボタンを選択する。 下降した状態で、機械をモーター開始点まで上昇させ、Stop Height (停止高さ) ボタンを選択するか、入力ボックスに値を入力する。 上昇した状態で、機械をモーター開始点まで下降させ、Start Height (開始高さ) ボタンを選択するか、入力ボックスに値を入力する。 Enter を選択する。
	Tractor Speed (トラクター速度)	Auto (自動) チェックボックスをオンにすると、ディスプレイが最適な対地速度情報源を決定できるようになる (推奨)。 オフにすると、ドロップダウンが現れる。 ドロップダウンを選択し、センサー源を選択する。	
種子レートの設定		レートソフトキー	
	Crop Name (農作物名) ドロップダウン	トウモロコシ、大豆、またはいずれかのカスタム農作物名を選択する。	
	Edit Crop Name (農作物名の編集) ボタン	ドロップダウンで農作物名を選択して編集する。	
	Show Rates (レートの表示) ボタン	(すべてのモーターに同一のレート、または各モーターに個別のレート)	
		Change Rates (レートの変更) ボタン	すべてのレートを変更する。
		Rate (レート) ドロップダウン	変更するレートを選択する。 RX にはレート 6 を使用。
		Motor (モーター) ドロップダウン	複数のモーターが装備されており、各モーターでレートが異なる場合。 モーターを選択してレートを設定する。 Use one rate for all motors (すべてのモーターに同じレートを使用) チェックボックスがオフの場合のみ表示される。
		On - Off (オン、オフ) ドロップダウン	表示されるレートを設定するか、またはスクリーンを実行するかどうかを設定する。
		Target (目標) 入力ボックス	選択したモーターに、目標レートをプログラムする。
		High (高) / Low (低) 入力ボックス	自動的に 10% 上と下の値が設定される。 ボックスを選択して変更する。
		Enter ボタン	プログラムを保存する。
	Use One Rate for All Motors (すべてのモーターに同じレートを使用) チェックボックス	機械に複数のモーターが装備されている場合にのみ現れる。 機械すべてに 1 つのレートを使用する場合にオンにする。 各モーターに異なるレートを使用する場合はオフにする。	
	Disk Type (ディスクタイプ) ドロップダウン	ディスクまたはメーターのタイプを選択する。 Custom (カスタム) が選択されている場合は、一回転ごとの種子、穴の数を入力する。	
	Seed Disk (種子ディスク) ドロップダウン (真空式のみ)	メーターに取り付けられているディスクを選択する。	
	Population Adjust (種子密度の調節) 入力ボックス	畑で種子レートのチェック後補正值を入力する。	
	Rows Planting (播種条) チェックボックス	分割条型および 2 条型の機械の設定でのみ表示される。 これらのボックスでアクティブな播種条を選択する。	
播種機の計算		トータルソフトキー	
	エリア計算	Totals (トータル) タブ	どれかの入力ボックスを選択する。 値を変更するか、ゼロボタンでゼロ調節をする。
	種子見積もり	次の 3 種類の見積もり方法から選択する : バッグ、ユニット、重量。 全ての値を	

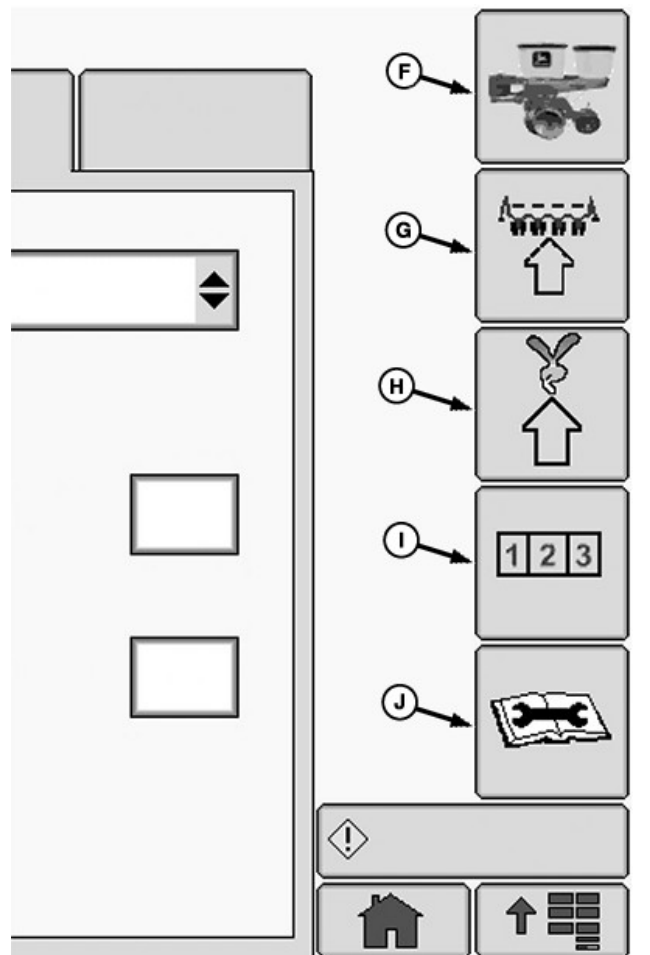
クイックリファレンスと播種機の既定の設定

クイックリファレンス			
		Calculators (計算) タブ Seed Estimator (種子見積もり)	入れ、結果を見る。詳細は Counters and Calculators (カウンターと計算) のセクション参照。
	Vacuum Calculator (真空計算) (真空式メーター設定時の真空式メーターのみ)	Calculators (計算) タブ Vacuum (真空)	
		上部ドロップダウン	Vacuum (真空式) を選択する。
		Seeds/kg (lb) (キログラムまたはポンドあたりの種子) 入力ボックス	キログラム (ポンド) あたりの種子数を入力する。
		Disk Type (ディスクタイプ) ドロップダウン	メーターでのディスクタイプを選択する。
		Seed Disk (種子ディスク) ドロップダウン	ディスクを選択する。開始点として推奨値に真空を設定する。
診断			
	診断ソフトキー Readings (読み値) タブ	Hardware/Software (ハードウェア、ソフトウェア)	システムのデータを表示する。コントローラを 2 つ以上備えた大型の播種機では、ドロップダウンから各コントローラを個別に選択する。
		Sensors/Status (センサー、ステータス) ドロップダウン	プログラムされたセンサー読み値を確認する。
		System Voltages (システム電圧)	システムのデータを表示する。
		VRD Data (VRD データ) のドロップダウン	センサー読み値を確認する。Target RPM (目標とする回転数) が CAL となっている場合は、VRD をアクティブにした状態で機械を畑で短距離走行する。この手順により、モーターが校正される。
	Tests (テスト) 上部ドロップダウン	Seed Tube Sensor (種子チューブセンサー)	モニターの検出した種子センサーをテストする。
		Seed Drop (種子ドロップ)	種子センサーが種子を正確に検出しているかをテストする。
		Timed Seed Drop (時間決め種子ドロップ)	1 条型ユニットの種子レートをテストする。
		VRD Events Log (VRD イベントのログ)	
		VRD Motor/Valve Flush (VRD モーター / バルブのエア抜き)	VRD 油圧システムからのエア抜きに使用する。
		診断コード	
		Rotate Meters (メーター回転)	畑で機械を牽引せずにドリルのシャフトとメーターの回転を確認する。
		Row Clutches (条クラッチ) テスト	各 RowCommand™ 条クラッチ回路のテストに使用する。
		Row Clutch Self-test (条クラッチセルフテスト)	すべての RowCommand™ クラッチのテストに使用する。

Seedstar™ XP のその他のクイックリファレン ンス設定



メインメニュー画面



播種機アプリケーション画面

- A : メインメニュー
- B : レイアウトマネージャ
- C : 動作モニター
- D : 播種機アプリケーション
- E : ディスプレイアプリケーション
- F : 播種機メイン
- G : 播種機の設定
- H : 播種機レート
- I : 播種機トータル
- J : 播種機診断

次のレファレンスはオペレータがこのマニュアルを読み、理解したことを前提にしています。 ボタンのシンボルをこのページに再度掲示しているものもあります。 物によっては、一定の情報を事前に設定する必要のあるものもあります。 クイックリファレンスは順番に従ってください。

クイックリファレンス			
下向き力の概要、実行スクリーン		>>アクティブ PDF チェックボックス。	選択してアクティブ下向き力を有効または無効にする アクティブ PDF 対応播種機のみで表示される。 無効にすると、下向き力の表示値は PDF 空気圧センサーから得られた読み値に切り替わる。
播種機センサーの構成		Sensor (センサー) タブ	
	Down Force (下向き力)	Sensors (センサー) ドロップダウン	機械に装備されている下向き力センサーの数を選択する。

クイックリファレンスと播種機の既定の設定

クイックリファレンス			
		Sensor (センサー) ドロップダウン	センサーを選択する。
		Row (条) ドロップダウン	条を選択する。
		>> Rank (ランク) ドロップダウン	ランクを選択する。 ランクドロップダウンボックスは、Frame Configuration (フレーム構成) 画面でスプリットロー (Split Row) を選択した場合にのみ表示される。
		チェックボックス	センサーを有効または無効にする。
		Calibration Value (較正值) 入力ボックス	各ゲージホイール下向き力センサーに較正值を入力する。 John Deere™ センサーには 1394。
		ゼロボタン	各ゲージホイール下向き力センサーをゼロにする。
	Ride Quality (走行特質)	Sensors (センサー) ドロップダウン	機械に装備されている走行特質センサーの数を選択する。
		Sensor (センサー) ドロップダウン	センサーを選択する。
		Row (条) ドロップダウン	条を選択する。
		チェックボックス	センサーを有効または無効にする。
	PDF 空気圧 (設定点下向き力)	Calibration Value (較正值) 入力ボックス	空気圧センサーが実際の空気圧値の決定に使用する値を構成する。 John Deere™ センサーの較正值は 494。
		>> Continue (続行) ボタン	このボタンを選択して、空気圧センサーのゼロ調整を行う。
	PDF 空気圧 (アクティブ下向き力 1 ランク)	>> Number of Ranks (ランク数) ドロップダウンボックス	ランクを選択する。
		Calibration Value (較正值) 入力ボックス	空気圧センサーが実際の空気圧値の決定に使用する値を構成する。 John Deere™ センサーの較正值は 494。
		>> Continue (続行) ボタン	このボタンを選択して、空気圧センサーのゼロ調整を行う。
	PDF 空気圧 (アクティブ下向き力 2 ランク)	>> Number of Ranks (ランク数) ドロップダウンボックス	ランクを選択する。
		>> Sensor (センサー) ドロップダウンボックス	センサーを選択する。
		Calibration Value (較正值) 入力ボックス	空気圧センサーが実際の空気圧値の決定に使用する値を構成する。 John Deere™ センサーの較正值は 494。
		>> Continue (続行) ボタン	このボタンを選択して、空気圧センサーのゼロ調整を行う。
診断			
	診断ソフトキー Readings (読み値) タブ。	Sensors/Status (センサー、ステータス)	プログラムされたセンサー読み値を確認する。
		System Voltages (システム電圧)	システムのデータを表示する。
		下方向の力	下向き力センサーの圧力と電圧を表示する。
		Ride Quality (走行の質)	走行の質のセンサーパーセンテージを表示する。
播種機概要：ユーザー設定		Screen Scan (スクリーンスキャン) ボタンを選択して 4 秒間押したままにする。	

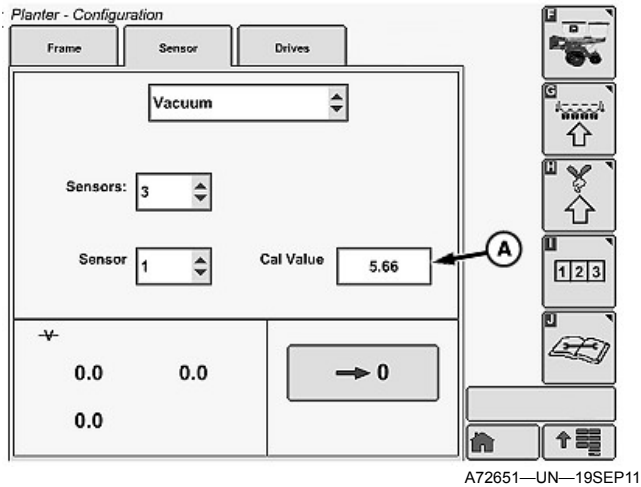
クイックリファレンス

アラームと限度値の設定ページ >> SeedStar™ XP ボタンのいずれかを選択し、4 秒間押したままにする。

OUO6064,00005B5-40-10NOV11

播種機の既定値

真空センサー



A : 較正值

John Deere™ 真空センサーの既定の較正值は 5.66 です。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成

Frame : フレーム
Sensor : センサー

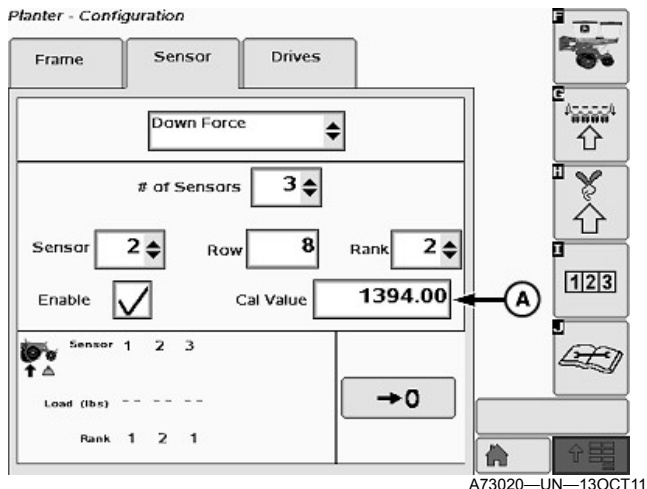
Drives : ドライブ

Vacuum : 真空

Sensors : センサー :

Cal Value : 較正值

ダウンフォースセンサー



A : 較正值

John Deere™ 下向き力センサーの既定の較正值は 1394.00 です。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成

Frame : フレーム

Sensor : センサー

Drives : ドライブ

Down Force : ダウンフォース

of Sensors : センサー数

Sensors : センサー

Row : 条

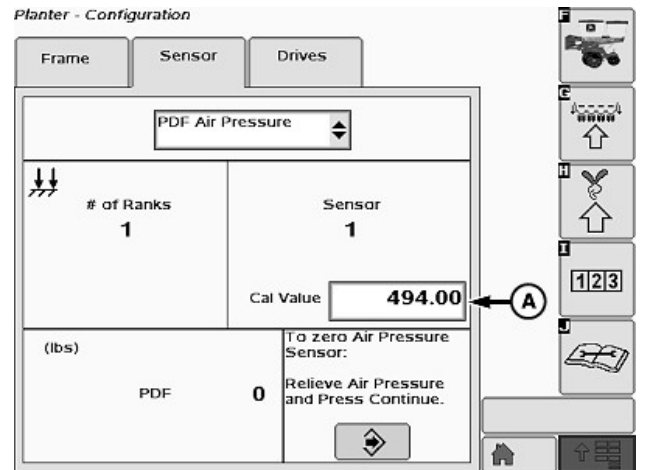
Rank : ランク

Enable : 有効化

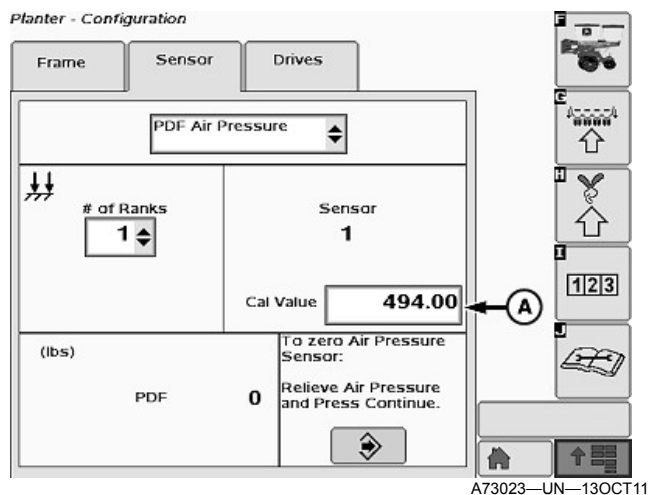
Cal Value : 較正值

Load : 負荷

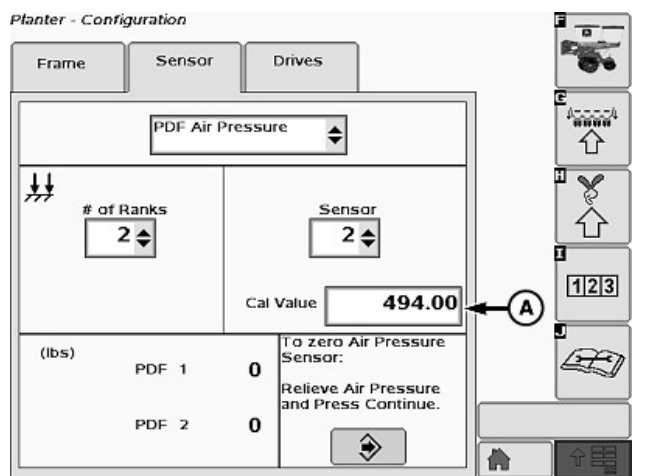
空気圧式下向き力空気圧センサー



設定点 PDF 空気圧センサー



A73023—UN—13OCT11
アクティブ PDF 空気圧センサー (1 ランク)



A73024—UN—13OCT11
アクティブ PDF 空気圧センサー (2 ランク)

A : 較正值

John Deere™ 空気圧式下向き力空気圧センサーの既定の較正值は 494.00 です。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成

Frame : フレーム

Sensor : センサー

Drives : ドライブ

PDF Air Pressure : 空圧式ダウンフォースの空気圧

of Ranks : ランク数

Cal Value : 較正值

PDF 1 : 空圧式ダウンフォースセンサー 1

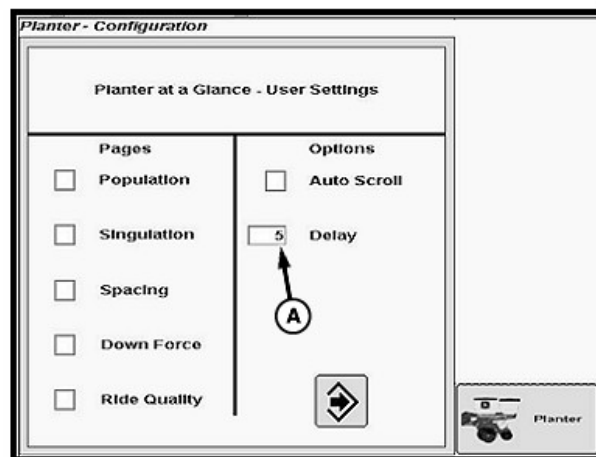
PDF 2 : 空圧式ダウンフォースセンサー 2

To Zero Air Pressure Sensor : 空気圧センサーのゼロ調整 :

Relieve Air Pressure and Press Continue : 空気圧を解放し、「Continue (続行)」を

押して
ください

Planter at a Glance - User Settings (播種機概略 : ユーザーの設定)



A72650—UN—20SEP11

A : 画面スキャン遅延

スクリーンスキャン遅延の既定の設定は 5 秒です。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成

Planter at a Glance - User Settings : 播種機概要 : ユーザー設定

Pages : ページ

Population : 種子密度

Singulation : シングレーション

Spacing : 間隔

Down Force : ダウンフォース

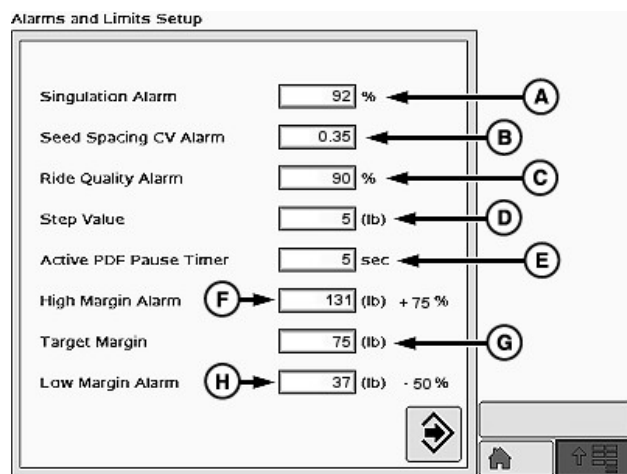
Ride Quality : ライドクオリティ

Options : オプション

Auto Scroll : 自動スクロール

Delay : 遅延

アラームと限度値の設定



A73151—UN—19OCT11

A : 「Singulation Alarm (シングレーションアラーム)」

B : 「Seed Spacing CV Alarm (種子間隔 CV アラーム)」

C : 「Ride Quality Alarm (ライドクオリティアラーム)」
D : 「Step Value (ステップ値)」
E : 「Active PDF Pause Timer (アクティブ PDF 一時停止タイマー)」
F : 「High Margin Alarm (高マージンアラーム)」
G : 「Target Margin (目標マージン)」
H : 「Low Margin Alarm (低マージンアラーム)」

単一化アラーム設定の既定値は 92% です。

種子間隔変動係数アラーム設定の既定値は 0.35 です。

走行特質アラーム設定の既定値は 90% です。

ステップ値の既定の設定は 5 です。

アクティブ PDF 一時停止タイマーの既定値は 5 秒です。

高マージンアラーム設定の既定値は、75% (131 lb.) です。

目標マージン設定の既定値は 75 lb です。

低マージンアラーム設定の既定値は、50% (37 lb.) です。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成

Alarms and Limit Setup : アラームと限度値の設定

OUO6064,00005F4-40-25JUN14

SeedStar™ 2 初期システム構成

SeedStar™ 2 システム概要

SeedStar™ 2 モニターシステムは、GreenStar™ 2 または ISO 11783 準拠のディスプレイと連携して、重要な植え付け/播種情報をすべて 1 か所で提供します。

SeedStar™ 2 は次の情報を提供します。

- 播種機の平均、および個々の条の種子密度。
- 種子単一化のモニタリング
- 種子間隔のモニタリング
- 種子間隔変動 (変動係数)
- 真空レベルのモニタリング
- 肥料圧力のモニタリング
- 面積カウンタと生産性モニタリング
- RowCommand™ の制御とモニタリング
- 可変速駆動 (VRD) の制御とモニタリング
- 単一設定点組み込み型空気圧式ダウンフォースの制御とモニタリング
- 警報、注意、診断。

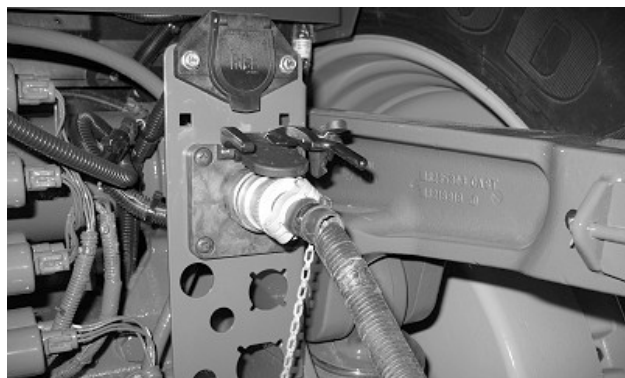
SeedStar™ 2 播種機モニターシステムは GreenStar™ 2 または他者の ISO 11783 準拠のディスプレイと連携して動作し、また Field Doc™、播種機用 Swath Control Pro™、GreenStar™、AutoTrac™ ステアリングアシスタントシステム、Apex™ 農場管理ソフトウェア、Field Doc™ データコレクション、iGuide™ 等の John Deere™ AMS アプリケーションとの完全互換が可能です。

播種機メイン 1 (PM1) コントローラは、トラクターと播種機のコントローラやセンサーから信号を受信し、CAN バス通信を介してトラクターキャビンのディスプレイに送信します。

設定点組み込み型空気圧下向き力を装備した機械は、空気圧式条ユニット下向き力システムの調整とモニター用の追加のコントローラを備えています。播種機メイン 2 (PM2) コントローラは、GreenStar™ ディスプレイからの入力を受信してエアストレージタンクのソレノイドバルブを制御し、キャビンからの条ユニット下向き力の変更をすばやく実現します。システムに漏れが発生した場合にオペレータに注意を喚起する低圧アラームもあります。

OUO6064.00005B6-40-19APR21

システム構成部品



A62921—UN—23JUL08

CAN ハーネス接続部

CAN ハーネス接続部

SeedStar™ モニターシステムのトラクターと搭載機器間の主な通信は ISO 標準の CAN (Controller Area Network) ハーネス接続で行います。



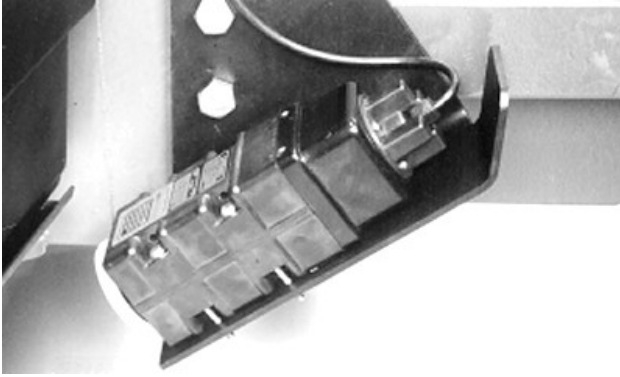
A50167—UN—09SEP02

播種機メインコントローラ (PM1)

播種機メインコントローラ (PM1)

このコントロールユニットには次の機能があります。

- メインの播種機アプリケーションソフトウェアと、GreenStar™ ディスプレイへのユーザーインターフェースを提供する。
- 播種機の設定情報を全て収める。
- 種子センサーからの信号を受信、処理する。
- 可変速ドライブシステムを制御する (装備されている場合)。
- RowCommand™ システムを制御する (装備されている場合)。



A48199—UN—26OCT01
外部レーダー (オプション)



A67665—UN—11JUN10
全地球測位システム (GPS) レシーバ

外部レーダー (オプション)

外部レーダーユニットを使用して、SeedStar™ モニタリングシステムに対地速度信号を送信できます。トラクターに GPS レシーバや工場取り付けのレーダーが装備されていない場合は、「パフォーマンスモニタ」セクションの「レーダーの構成」を参照してください。



A67664—UN—11JUN10
John Deere デュアルビームレーダー

工場取り付けのレーダー

John Deere™ デュアルビームレーダーは工場取り付けのトラクターレーダーの一例です。このレーダーは SeedStar™ モニタリングシステムに対地速度信号を出します。較正情報については、各トラクターのオペレータマニュアルを参照してください。

GPS 受信機

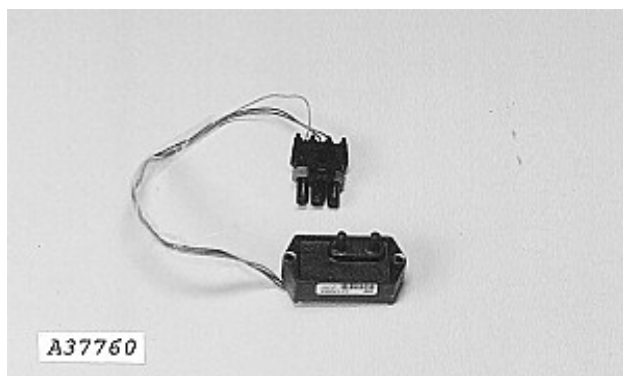
特定の全地球測位システム (GPS) レシーバを使用して、SeedStar™ モニタリングシステムに対地速度信号を出力することもできます。多くの構成が可能ですので、お使いの GreenStar™ のオペレータマニュアルを参照するか、John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。



A67677—UN—11JUN10
種子センサー付き種子チューブ

種子センサー付き種子チューブ

種子センサーを使用して、条ユニットごとの種子の様子をモニターします。種子情報は、播種機メイン 1 (PM1) コントローラで処理され、GreenStar™ ディスプレイに表示されます。SeedStar™ 2 モニターシステムは種子センサーデータを使用して個々の条と播種機平均の種子密度を計算し、オペレータに表示します。



A37760—UN—06SEP95

真空センサー

真空センサー

真空センサーは播種機メイン 1 (PM1) コントローラに真空レベルの信号を与えます。播種機の各真空ファンには真空センサーがひとつ装備されています。



A66613—UN—22FEB10

播種機メイン 2 (PM2) コントローラ (空気圧下向き力組み込みの機械)

播種機メイン 2 (PM2) コントローラ (空気圧下向き力組み込みの機械)

このコントロールユニットには次の機能があります。

- 空気圧式下向き力システムの制御とモニター。

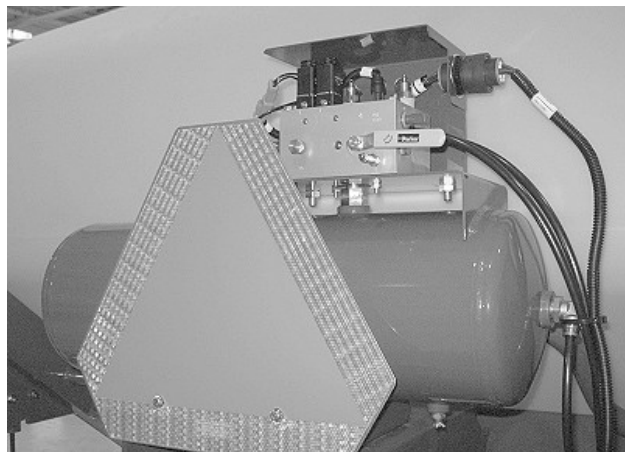


A71679—UN—01JUN11

空気圧式下向き力エアコンプレッサ (単一設定点組み込み型空気圧式下向き力を装備した機械)

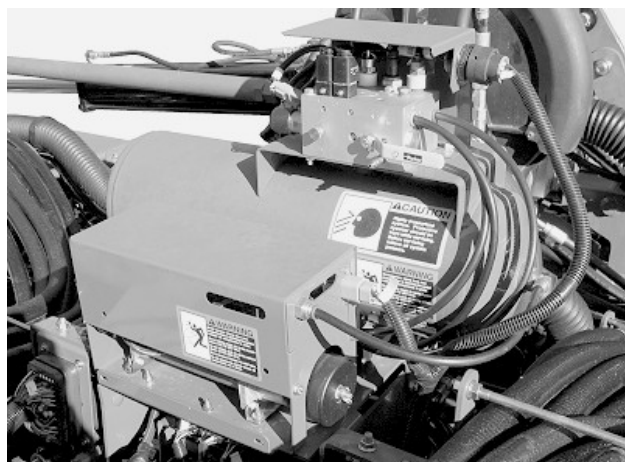
空気圧式下向き力システムエアコンプレッサ (単一設定点組み込み型空気圧式下向き力を装備した機械)

空気圧式下向き力エアコンプレッサは、SeedStar™ 2 設定点組み込み型空気圧式下向き力播種機のエアストレージタンクに圧縮空気を供給します。このエアコンプレッサの電源は、トラクターのコンセントを使って、またはトラクターのバッテリーから直接供給されます。空圧式ダウンフォース制御弁にある圧力スイッチは、コンプレッサユニットのリレーを作動させてコンプレッサをオン、オフします。



A68064—UN—06JUL10

空圧式ダウンフォースエアタンクとソレノイド制御弁：牽引式播種機 (CCS 付き) (単一設定点統合型空圧式ダウンフォースを装備した機械)

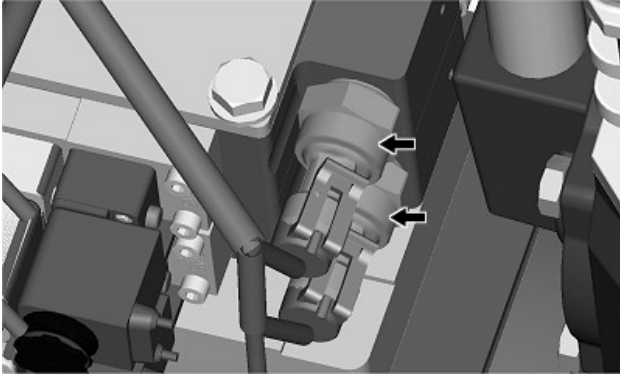


A68994—UN—08OCT10

空圧式ダウンフォースエアタンクとソレノイド制御弁：一体型播種機 (単一設定点統合型空圧式ダウンフォースを装備した機械)

空気圧式下向き力エアタンクとソレノイドコントロールバルブ (単一設定点組み込み型空気圧式下向き力内蔵機械)

空圧式ダウンフォースエアストレージタンクは、SeedStar 2™ 単一設定点統合型ダウンフォースを装備した播種機で条ユニットのダウンフォースをすばやく変更できる追加の空気容量を備えています。メインタンクの上部にあるソレノイド制御弁は、播種機メイン 2 (PM2) コントローラにより制御およびモニタされます。

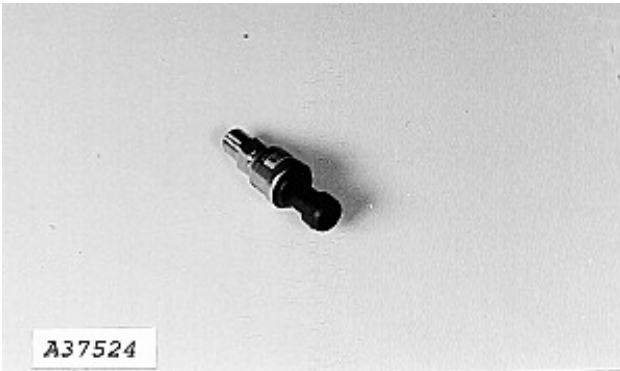


A86641—UN—03JUN15

空圧式ダウンフォース圧力センサー (統合型空圧式ダウンフォースを装備した機械)

空圧式ダウンフォース圧力センサー (統合型空圧式ダウンフォースを装備した機械)

空圧式ダウンフォース圧力センサーはエアスプリング回路の空気圧の大きさを感知します。播種機メイン 2 (PM2) コントローラは圧力センサー信号でエアスプリング回路内の圧力を調節し、オペレータの入力した下向き力設定値を実現します。



A37524—UN—13SEP95

肥料圧力センサー (オプション)

肥料圧力センサー (オプション)

肥料圧力センサーは液体肥料ピストンポンプ装備の播種機ではオプションです。播種機メイン 1 (PM1) コントローラは肥料圧力センサーの信号をモニタし、GreenStar™ ディスプレイに圧力値を表示します。

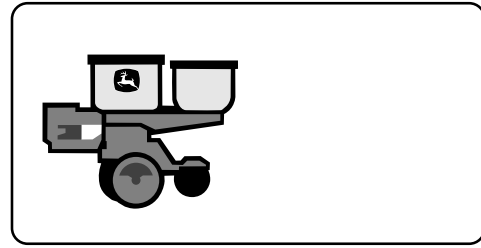
OUO6064.00005B7-40-03JUN15

播種機駆動源の設定



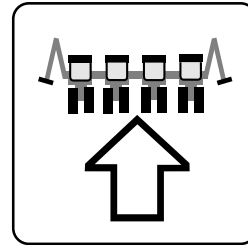
メニュー

A59325—UN—19FEB07



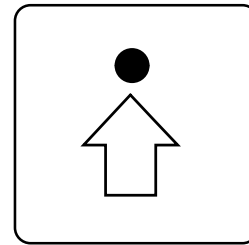
播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



設定用ソフトキー

A59172—UN—29JAN07



設定ボタン

A59377—UN—23FEB07

です。

H85801—UN—14JUN06
Enter

1. メニュー >> 播種機ボタン >> 構成ソフトキー >> Drives (駆動) タブ >> Drive Configure (駆動構成) ドロップダウンボックス >> 設定ボタンを選択します。

重要： 駆動源を変更すると播種機のすべての設定が既定値にリセットされます。

H85814—UN—14JUN06
キャンセル

2. Drive Source (駆動源) ドロップダウンメニューを選択し、機械の駆動源の種類を選択します。

駆動源は各播種機について注記： キャンセルを選択すると、Drives (駆動) タブに戻ります。

3. Enter ボタンを選択してコントローラリセットの警告を確認します。

注記：電源オフ、オンの間には 30 秒待ってください。

4. 電源をオフ、オンにします。

画面領域情報

Planter Configuration：播種機構成

Drives：駆動

Drive Config：駆動設定

Drive Source：駆動源：

Ground Driven：対地駆動

Variable Rate：可変速

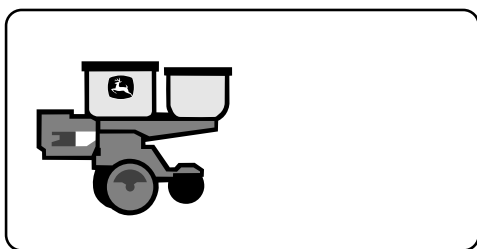
OUO6064,00005B8-40-10NOV11

メータータイプの設定



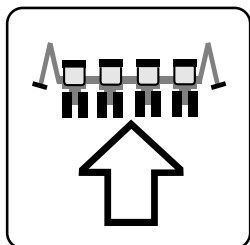
メニュー

A59325—UN—19FEB07



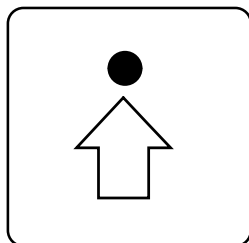
播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



設定用ソフトキー

A59172—UN—29JAN07



設定ボタン

A59377—UN—23FEB07



H85801—UN—14JUN06
Enter



H85814—UN—14JUN06
キャンセル

1. メニュー >> 播種機ボタン >> 構成ソフトキー >> **Drives (駆動)** タブ >> **Drive Configuration (駆動構成)** >> 設定ボタンを選択します。

2. **Meter Type (メータータイプ)** ドロップダウンメニューを選択し、機械にあるメーターのタイプを選択する。

注記：キャンセルを選択すると、**Drives (駆動)** タブに戻ります。

3. 完了したら **Enter** を選択する。

画面領域情報

Planter Configuration：播種機の設定

Drives：ドライブ

Drive Source：駆動源

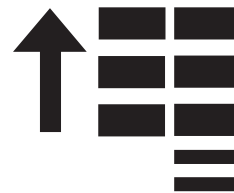
Meter Type：メータータイプ

Vacuum：真空

Mechanical：機械式

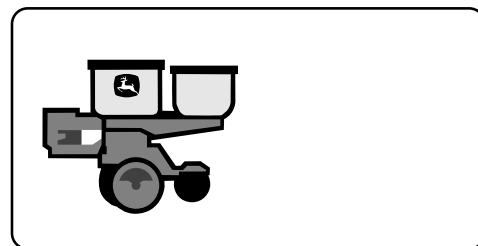
OUO6064,00001A5-40-15JUN10

フレームレイアウト、条レイアウト、ドライブ接続解除警告の構成



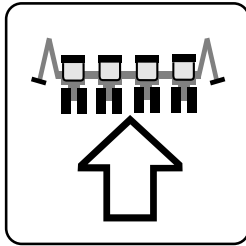
「Menu (メニュー)」

A59325—UN—19FEB07



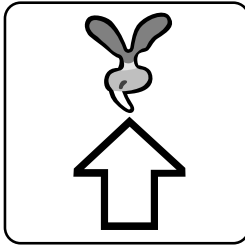
播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



構成ソフトキー

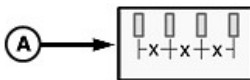
A59172—UN—29JAN07



レートソフトキー

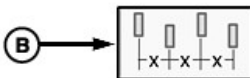
A59173—UN—29JAN07

1. 「Menu (メニュー)」 >> 「Planter (播種機)」 ボタン >> 「Configuration (構成)」 ソフトキー >> 「Frame (フレーム)」 タブ >> 「Frame Configuration (フレーム構成)」 ドロップダウンボックスの順に選択します。



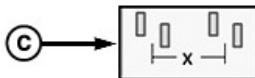
シングルロー間隔

A72709—UN—21SEP11



分割条間隔

A72710—UN—21SEP11



2 条間隔

A72711—UN—21SEP11

- A : シングルロー構成
B : スプリットロー構成
C : ツインロー構成

注記：ロー構成は全体的な機械レイアウトです。一旦設定したら、この設定は変更しないでください。

2. 「Row Configuration (ロー構成)」 ドロップダウン

ボックスを選択し、機械で構成されている条数を選択します。

- シングルロー構成 (A): 条間隔は隣接する条間隔で測定されます。例：1775NT
- スプリットロー構成 (B): 条ユニットが異なるフレームコンポーネント上にある場合でも、条間隔は隣接する条間で測定されます。例：1795
- ツインロー構成 (C): 条間隔は隣接するツインローの中心間で測定されます。例：1705 ツインロー

ワイドスプリットローとナローズプリットローまたはシングルローとツインローの切り替え方法：

- a. 「Rates (レート)」 ソフトキーを選択します。

注記： モニタはオンにしたボックスに応じて、条数、間隔、機械幅を自動的に調整します。

すべての設定が更新されるように、ボックスがすでにオンになっている場合でも、「Rows Planting (播種条数)」チェックボックスをオンにします。

- b. 「Rows Planting (播種条数)」チェックボックスをオンにして、モニタする条構成を選択します。

変更を行ったら電源を入れ直して、更新が記録されたことを確認します。

注記： 条数を変更した場合は、RowCommand™ をもう一度有効にする必要があります。(ドライブセクションの構成を参照してください)。

3. Rows 入力ボックスを選択します。機械の条の総数を入力します。

4. 「Row Spacing (条間隔)」入力ボックスを選択します。選択した構成の条間隔を前の手順で決定したとおりに入力します。

5. 播種機の「Width (幅)」は自動的に計算されます。幅を直接入力するには、入力ボックスを選択して値を入力します。

6. Clutch Disconnect Warning チェックボックスの選択によって、部分幅アラームを有効または無効にします。有効にした場合、クラッチまたは駆動セクションが切断されるたびにフルスクリーン警告が 5 秒間表示されます。メッセージは「Message Center (メッセージセンター)」ソフトキーで表示され、モニタから 15 秒間隔で警告音が鳴ります。

7. モニタを輸送モードにするには、「Transport Mode (輸送モード)」ボタンを選択します。輸送モードが有効になっていると、圃場への移動時や圃場からの移動時にアラームが無効になります。

画面領域情報

RowCommand は Deere & Company の商標です。

Planter Configuration : 播種機構成
Frame Configuration : フレーム構成
Planter Data : 播種機データ
Planter Dimensions : 播種機寸法
GPS Dimensions : GPS 寸法
Total : 合計
Rows : 条
Planter Width : 播種機幅
Single Row : シングルロー
Split Row : スプリットロー
Twin Row : ツインロー
Clutch Disconnect Warning : クラッチ接続解除警告
Transport Mode : 輸送モード
Rows Planting : 播種条数

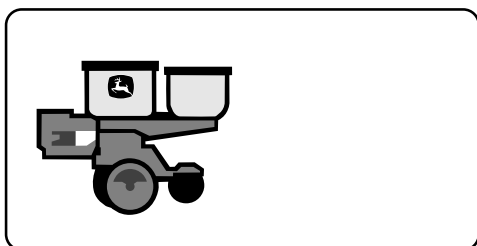
OUO6074,0000E19-40-13OCT14

種子センサーオン、オフ



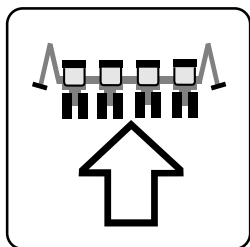
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



設定用ソフトキー

A59172—UN—29JAN07

1. メニュー >> 播種機ボタン >> 構成ソフトキー >> センサータブを選択します。

重要 : 種子センサーの設定前にはフレーム設定を完了しておく必要があります。

2. ドロップダウンボックスから**Seed** (種子) を選択する。
3. すべての条を同時に変更するには、**Turn All Rows**

On または **Turn All Rows Off** ボタンを選択します。

条を 1 つずつ変更するには、**Row** 入力ボックスを選択して条番号を入力します。 **On** または **Off** チェックボックスを選択して、選択した条を構成します。

オン、オフの選択はアクティブな条でのみ可能です。たとえば、分割条型または 2 条型の機械が幅広の条での播種用に設定されている場合、中間の条は選択できません。

4. **Headland Warning Suppression** チェックボックスをオンにして、枕地で旋回している間の警告を抑止します。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機の設定

Sensor : センサー

Seed : 種子

On : オン

Off : オフ

Row : 条

All Rows On : 全ての条がオン

All Rows Off : 全ての条がオフ

Turn All Rows On : 全ての条をオンに

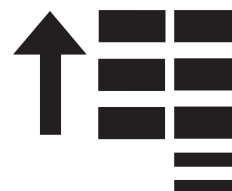
Turn All Rows Off : 全ての条をオフに

Headland Warning Suppression : 枕地警告抑止

OUO6064,0000494-40-29APR11

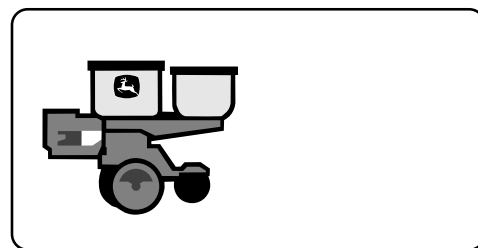
真空センサーの設定

注記 : このオプションは、1 つ以上の真空センサーが選択されている場合のみ実行スクリーンに表示されます。



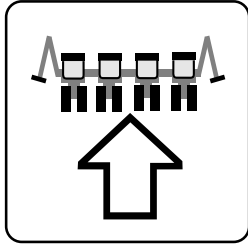
メニュー

A59325—UN—19FEB07



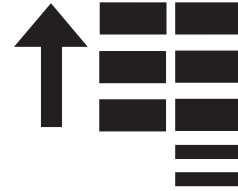
播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



構成ソフトキー

A59172—UN—29JAN07



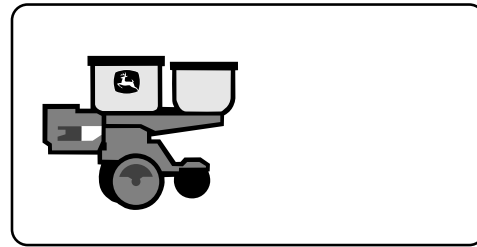
メニュー

A59325—UN—19FEB07



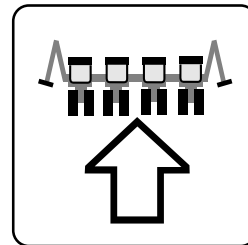
センサーのゼロ調整ボタン

A59369—UN—20FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



設定用ソフトキー

A59172—UN—29JAN07

1. メニュー >> 播種機ボタン >> 構成ソフトキー >> センサータブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Vacuum** を選択します。

注記：現在の圧力はスクリーンの左下に表示されます。

3. センサードロップダウンボックスから、機械に装備されている真空センサーの数を選択します。drop-down box.

画面領域情報

Planter Configuration：播種機の設定

Sensor：センサー

Vacuum：真空

V (in.)：真空のインチ値

Sensors：センサー：

Sensor：センサー

Cal Value：較正值

Turn Vacuum Off：真空をオフにする

Select：選択

OUO6064,00000F4-40-10NOV11



ゼロセンサーボタン

A59369—UN—20FEB07

真空センサーの較正

注記：このオプションは機械がひとつ以上の真空センサー用に設定されている場合にのみ現れます。

1. メニュー >> 播種機ボタン >> 構成ソフトキー >> センサータブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Vacuum** を選択します。
3. **Sensor (センサー)** ドロップダウンボックスから各センサーをひとつずつ選択する。
4. **Cal Value (較正值)** 入力ボックスを選択して真空センサーから表示された 1 ボルト当たりの水の高さのインチ数を入力する。工場に装備されたセンサー

付きの John Deere™ 播種機の較正值は 5.66 (ヤードポンド法) または 143.76 (メートル法)。

注記：現在の圧力はスクリーンの左下に表示されません。

5. **Zero Sensor (ゼロセンサー)** ボタンを押す前に真空油圧をオフにする。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機の設定

Sensor : センサー

Vacuum : 真空

Cal Value : 較正值

Turn Vacuum Off : 真空をオフにする

Select : 選択

OUO6064,00000F5-40-29JUL10



続行

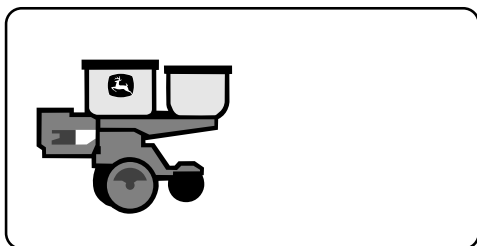
H85801—UN—14JUN06

空気圧式下向き力：空気圧センサー



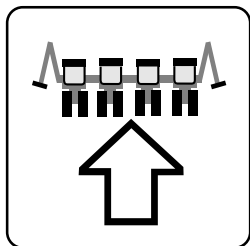
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



構成ソフトキー

A59172—UN—29JAN07



センサーのゼロ調整ボタン

A59369—UN—20FEB07

1. **メニュー** >> **播種機ボタン** >> **構成ソフトキー** >> **センサータブ**を選択します。
2. ドロップダウンボックスから **PDF Air Pressure** を選択します。

注記：ステップ値オプションは、XP 以外 (拡張モニタリング) を装備した機械の「空気圧式下向き力：空気圧センサー」設定画面のみに表示されます。

3. **Step Value** を選択し、調整のために (実行スクリーン上の) 調整矢印が使用されたときに空気圧式下向き力システムが増減する値を入力します。

注記：低 PDF アラーム値オプションは、XP 以外 (拡張モニタリング) を装備した機械の「空気圧式下向き力：空気圧センサー」設定画面のみに表示されます。

4. **PDF Low Alarm (低 PDF アラーム)** を選択して、圧力を設定し、マージンを決定します。工場出荷時の既定の設定は (40 lb) です。
5. **Cal Value** 入力ボックスを選択し、較正值として 494.00 を入力します。

注記：現在の下向き力はスクリーンの左下に表示されます。

6. **センサーのゼロ調整ボタン**を押す前に空気圧を解放します。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成

Sensor : センサー

PDF Air Pressure : PDF 空気圧

Cal Value : 較正值

To Zero Air Pressure Sensor : 空気圧力センサーの
ゼロ調整用 :

Relieve Air Pressure and Press Continue : 空気の圧
力を抜き、継
続を押
す

OUO6064,00005C9-40-10NOV11



液体肥料センサー

A59369—UN—20FEB07

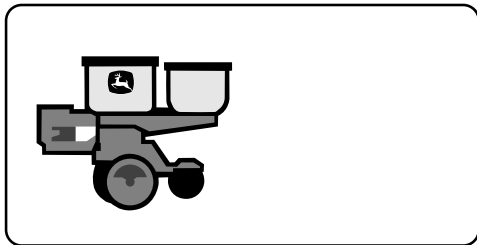
ゼロセンサーボタン

注記 : このオプションは、機械がひとつ以上のセン
サー用に設定されている場合にのみ現れます。



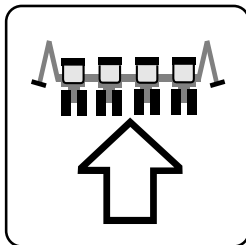
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



設定用ソフトキー

A59172—UN—29JAN07

1. **メニュー** >> **播種機ボタン** >> **構成ソフトキー** >> **センサータブ**を選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Fertilizer** を選択します。
3. **センサー**ドロップダウンボックスから機械に装備されている肥料センサーの数を選択します。ドロップダウンボックス。
4. **Sensor (センサー)** ドロップダウンボックスから各センサーをひとつずつ選択する。 **High Pressure (高圧)** 入力ボックスを選択し、必要に応じて高圧警告限度値を入力する。

注記 : 現在の圧力はスクリーンの左下に表示されま
す。

5. **Sensor (センサー)** ドロップダウンボックスから各センサーをひとつずつ選択する。施肥システムから圧力を抜き、**Zero Sensor (センサーのゼロ調整)** ボタンを選択する。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機の設定

Fertilizer : 施肥

Sensors : センサー :

Sensor : センサー

High Pressure : 高圧

Cal Value : 較正值

Pressure : 圧力

Relieve Pressure : 圧力を抜く

Select : 選択

OUO6064,00000F6-40-15JUN10

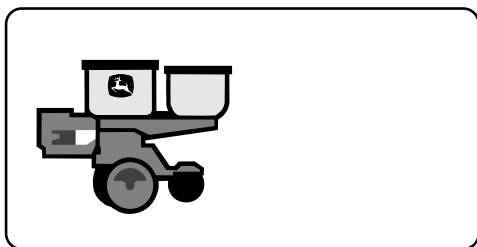
液体肥料センサーの較正

注記 : このオプションは、機械がひとつ以上のセン
サー用に設定されている場合にのみ現れます。



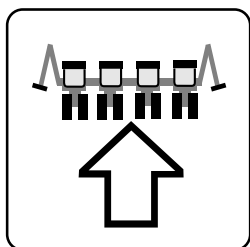
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



設定用ソフトキー

A59172—UN—29JAN07



ゼロセンサーボタン

A59369—UN—20FEB07

1. メニュー >> 播種機ボタン >> 構成ソフトキー >> センサータブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Fertilizer** を選択します。
3. **Sensor (センサー)** ドロップダウンボックスから各センサーをひとつずつ選択する。
4. **Cal Value (較正值)** 入力ボックスを選択して、肥料センサーからの 1 ボルト当たりの圧力を入力する。 工場で装備されたセンサー付きの John

Deere™ 播種機の較正值は 37.50 (ヤードポンド法) または 258.55 (メートル法)。

注記: システム中の圧力は、手動で抜いた場合でも停止後に幾分残ります。

注記: 現在の圧力はスクリーンの左下に表示されます。

5. 施肥システムから圧力を抜き、**Zero Sensor (センサーのゼロ調整)** ボタンを選択する。

画面領域情報

Planter Configuration: 播種機の設定

Sensor: センサー

Fertilizer: 施肥

High Pressure: 高圧

Cal Value: 較正值

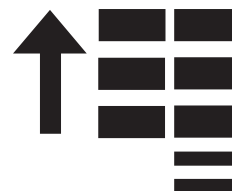
Pressure: 圧力

Relieve Pressure: 圧力を抜く

Select: 選択

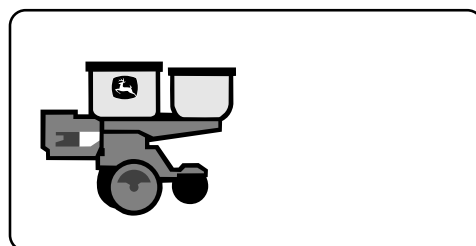
OUO6064.0000495-40-29APR11

共通の開始、停止高さの較正



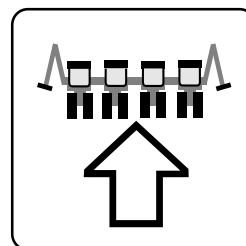
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

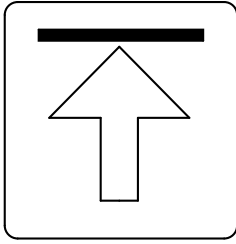
A59551—UN—08MAR07



設定用ソフトキー

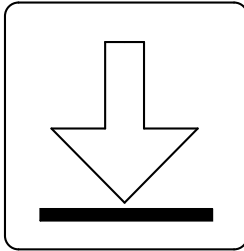
A59172—UN—29JAN07

John Deere は Deere & Company の商標です。



播種機上昇

A59528—UN—08MAR07



播種機下降

A59529—UN—09MAR07



開始、停止

A59530—UN—08MAR07



Enter

H85801—UN—14JUN06

2. ドロップダウンボックスから **Height** を選択します。
3. **Common** を選択します。
4. 畑で機械を完全に上昇させた状態にする。
5. **Planter Raised (播種機上昇)** ボタンを選択する。 **Enter** ボタンを選択する。
6. 種まき状態で前進しつつ機械を完全に下降させる。
7. **Planter Lowered (播種機下降済み)** ボタンを選択する。 **Enter** ボタンを選択する。
8. **開始 / 停止** ボタンを選択します。

重要： 組み込み式播種機で条ユニット平行アームに単一アクション高さスイッチが付いているものには、開始、停止点は手動入力で 50 に設定する必要があります。

注記： ホイールフレーム高さセンサーには 20 未満のセットポイントは推奨しません。

9. ホイールフレーム高さセンサー付きの場合：完全に下降させた状態で、希望の開始、停止点に達するまで機械を上昇させ、**Set Height (高さの設定)** ボタンを選択する。 オープナは土壌表面にあることを推奨。
10. 種まき開始後少し設定の調整の必要のある場合は、入力ボックスを選択して値を少しずつ調整する。
11. **Enter** ボタンを選択します。

画面領域情報

Planter Configuration： 播種機の設定

Sensor： センサー

Height： 高さ

Common： 共通

Separate： 個別

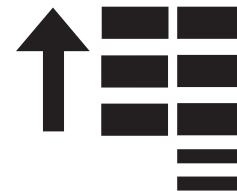
Motor Start/Stop Height： モーター開始、停止高さ

Current Planter Height： 現在の播種機高さ

OUO6064.00001B0-40-20JUL10

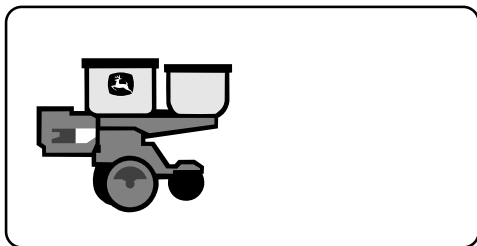
この手順を用いて、機械を上昇、下降させる際に RowCommand™ と バリアブルレートドライブ (VRD) モーターを起動 / 停止する単一点を設定します。機械に条ユニット平行アーム高さスイッチが装備されている場合は、共通の開始 / 停止点を使用します。機械にホイールフレーム高さセンサーが装備されている場合は、個別の開始 / 停止点を使用できます。

1. **メニュー >> 播種機ボタン >> 構成ソフトキー >> センサータブ**を選択します。



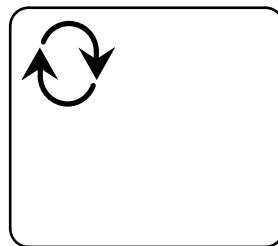
メニュー

A59325—UN—19FEB07



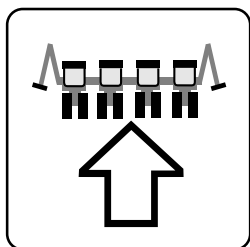
播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



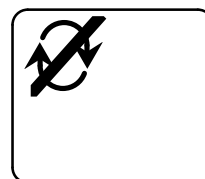
開始高さ

A59526—UN—08MAR07



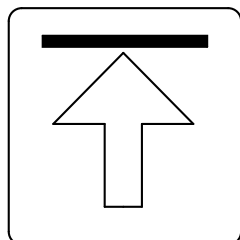
設定用ソフトキー

A59172—UN—29JAN07



停止高さ

A59527—UN—08MAR07



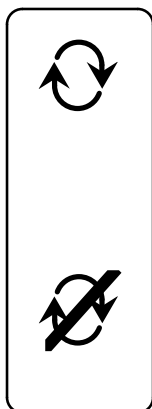
播種機上昇

A59528—UN—08MAR07



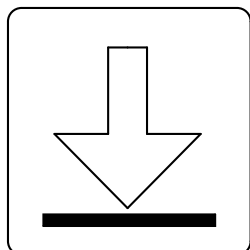
Enter

H85801—UN—14JUN06



開始、停止

A59531—UN—08MAR07



播種機下降

A59529—UN—09MAR07

この手順を使用して、機械を上昇、下降させる際に可変速駆動 (VRD) モーターを始動および停止する個別の点を設定します。機械にホイールフレーム高さセンサーが装備されている場合は、個別の開始 / 停止点を使用できます。機械に条ユニット平行アーム高さスイッチが装備されている場合は、共通の開始 / 停止点を使用します。

メニュー >> 播種機ボタン >> 構成ソフトキー >> センサータブを選択します。

1. ドロップダウンボックスから **Height** を選択します。
2. **Separate** を選択します。
3. 畑で機械を完全に上昇させた状態にします。
4. **Planter Raised (播種機上昇)** ボタンを選択する。**Enter** ボタンを選択する。
5. 種まき状態で前進しつつ機械を完全に下降させる。
6. **Planter Lowered (播種機下降済み)** ボタンを選択する。**Enter** ボタンを選択する。
7. 開始 / 停止ボタンを選択します。

重要： 開始高さは停止高さよりも大きく取る必要があります。

注記：ホイールフレーム高さセンサーには 20 未満のセットポイントは推奨しません。

8. 完全に下降させた状態で、モーター停止高さに達するまで機械を上昇させ、**Setop Height (停止高さ)** ボタンを選択する。 オープナがちょうど土壌を離れるような点に設定することを推奨。
9. 機械を完全に上昇させる。
10. 完全に上昇させた状態で、モーター始動高さに達するまで機械を下りさせ、**Start Height (開始高さ)** ボタンを選択する。 オープナがちょうど土壌に触れるような点に設定することを推奨。
11. 播種開始後に設定を微調整する必要がある場合は、入力ボックスを選択して値を少しずつ調整します。
12. **Enter** ボタンを選択します。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機の設定

Sensor : センサー

Height : 高さ

Common : 共通

Separate : 個別

Motor Start Height : モーター開始高さ

Motor Stop Height : モーター停止高さ

Current Planter Height : 現在の播種機高さ

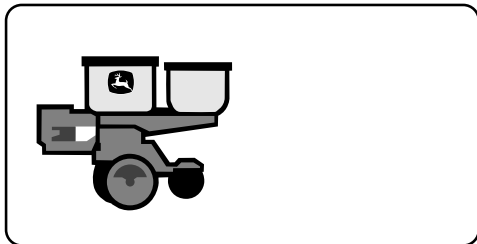
OUO6064,000064C-40-10NOV11

対地速度源



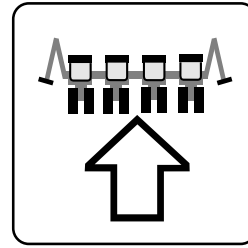
メニュー

A59325—UN—19FEB07



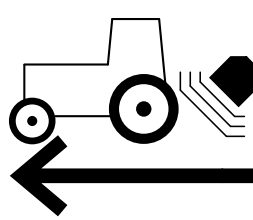
播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07

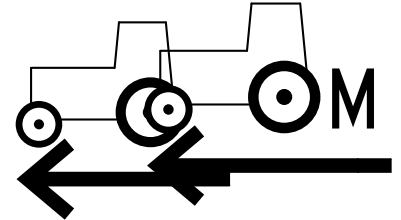


設定用ソフトキー

A59172—UN—29JAN07



A62104—UN—22FEB08
レーダー速度



A62103—UN—03MAR08
ホイール速度

A62106—UN—22FEB08
マニュアル速度

1. メニュー >> 播種機ボタン >> 構成ソフトキー >> センサータブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Tractor Speed (トラクター速度)** を選択する。
3. **Auto (自動)** ボックスにチェックを入れておくことを推奨する。レーダー速度とトラクターホイール速度はスクリーン下部に示す。この時点で使用するアクティブなソースはスクリーン中央に示す。
4. モニターが速度源を強制的に一つだけにするには、**Auto (自動)** のチェックボックスをオフにする。

重要 : マニュアルで速度を入力するのはオプションです。速度値は一つだけである必要があります。モニターは播種機が常にこの速度で走行しているものと仮定します。モニターの読み値を最も正確にするにはこの速度で走行してください。レートと警告は、実際の対地速度ではなく入力した速度に基づいています。

5. **Radar (レーダー)**、**Wheel Speed (ホイール速度)**、**Manual (マニュアル)** からいずれかの速度情報源を選択します。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機の設定

Sensors : センサー :

Sensor : センサー

Tractor Speed : トラクター速度

Auto : 自動

Select Source : ソースの選択

Active Source : アクティブなソース

mph : 時速 (マイル)

kph : 時速 (km)

OUO6064,00001B2-40-15JUN10

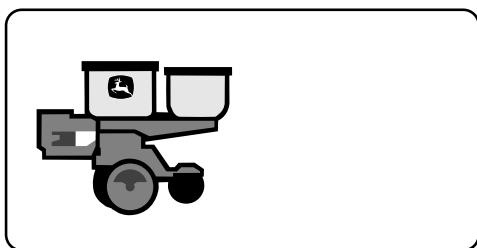
播種機概略 - ユーザー設定

[Planter at a Glance - User Settings (播種機概略 - ユーザー設定)] 画面では、自動スクロールが有効になっているときにどのモニター機能が表示されるかをオペレータが選択できます。



メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



スクリーンスキャン

A67761—UN—16JUN10



Enter (入力)

H85801—UN—14JUN06

1. [Menu (メニュー)] >> [Planter (播種機)] >> [Screen Scan (画面スキャン)] ボタンを選択します。
2. [Screen Scan (画面スキャン)] ボタンを選択して 4 秒間押したままにします。
3. [Auto Scroll (自動スクロール)] が選択されたときに表示される、各ページのページの横にあるチェックボックスを選択します。
4. チェックボックスをオンにして、[Auto Scroll (自動スクロール)] を有効にします。

5. 各画面の遅延時間については、[Delay (遅延)] ボックスを選択します。値は秒単位で示されます。
6. 完了したら、[Enter (入力)] を押します。
7. 自動スクロールが有効な場合、[Screen Scan (画面スキャン)] ボタンを選択すると実行画面がスクロールします。スクロールを解除するには、いつでも [Screen Scan (画面スキャン)] ボタンを選択します。

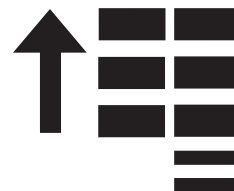
OUO6064,00005C2-40-19APR21

アラームと限度値の設定ページ

[Alarms and Limits Setup (アラームと限度値の設定)] 画面で、オペレータは各機能に対して注意とアラームを出すレベルを調整できます。

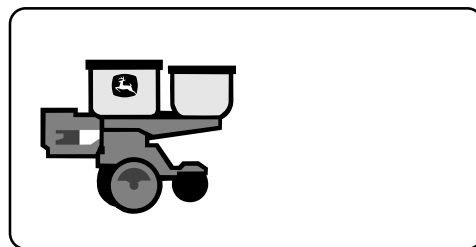
いずれかのモニター値がアラーム設定値を下回ると、棒グラフと数字表示の背景の色が赤に変化します。

いずれかのアラーム設定値のボックスに「0」を入力すると、その機能のアラームが無効になります。



メニュー

A59325—UN—19FEB07



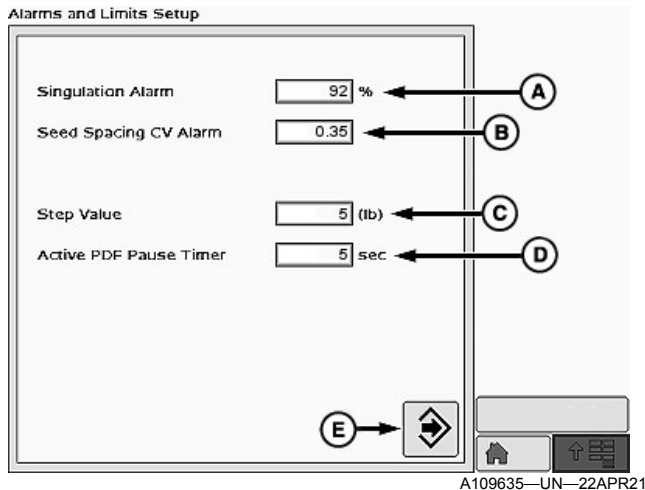
播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



モニターボタン

A109634—UN—22APR21



- A : 単一化アラーム
 B : 間隔 CV アラーム
 C : ステップ値
 D : 一時停止タイマー

1. **[Menu (メニュー)]** >> **[Planter (播種機)]** ボタンを選択します。
2. 任意のボタンを選択して 4 秒間押し続けます。
3. **[Singulation Alarm (単一化アラーム)]** ボックス (A) を選択して、許容できる最小の単一化の割合を入力します。単一化アラーム設定の既定値は 92% です。

注記：変動係数 (CV) は種子間隔の一貫性を表す値です。値が高いほど間隔の一貫性が低下しています。変動係数 (CV) の良好な範囲は 0.10 ~ 0.30 です。

4. **[Spacing CV Alarm (間隔 CV アラーム)]** ボックス (B) を選択して、許容できる最小の変動値の係数を入力します。間隔アラーム設定の既定値は 0.35 です。
5. **[Step Value (ステップ値)]** ボックス (C) を選択し、増減矢印を使用して空気圧式ダウンフォースを調整したときのダウンフォースの変化の増分値を入力します。増分は 1 ~ 50 の範囲内で設定できます。

注記：アクティブ PDF 一時停止タイマーボックスは、アクティブ空気圧式ダウンフォースで制御される機械のみで使用できます。

6. **[Active PDF Pause Timer (アクティブ PDF 一時停止タイマー)]** ボックス (D) を選択して、メインの実行画面で **[Pause (一時停止)]** ボタンを押したときに、アクティブ PDF システムが無効になる時間の長さを設定します。
7. **[Enter (入力)]** (E) を選択します。

OUO6074,00011DE-40-19APR21

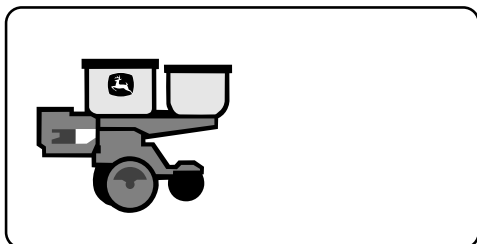
SeedStar™ 2 グラウンドドライブ構成

駆動セクションの設定



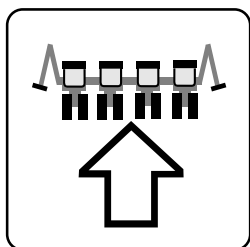
メニュー

A59325—UN—19FEB07



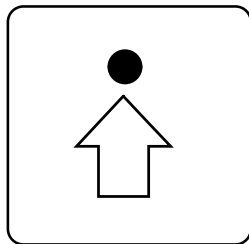
播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



設定用ソフトキー

A59172—UN—29JAN07



設定ボタン

A59377—UN—23FEB07



入力

H85801—UN—14JUN06

駆動セクションの設定

1. メニュー >> 播種機ボタン >> 構成ソフトキー >> **Drives (駆動)** タブ >> **Drive Sections (駆動セクション)** ドロップダウンボックス >> 設定ボタンを選択します。
2. ドロップダウンからセクション数 (クラッチ数) を選択します。
3. 「次ページ」アイコンを選択します。
4. 開始条と終了条が機械の左および右のクラッチ設定と一致していることを確認します。
5. RowCommand を有効にするため、**RowCommand** チェックボックスをオンにします。

Planter Configuration : 播種機構成

Drives : 駆動

Drive Sections : 駆動セクション

Motor : モーター

Start Row : 開始条

End Row : 終了条

Left : 左

Right : 右

Number of Sections : セクション数

Row Command: No : RowCommand: なし

Row Command: Yes : RowCommand: あり

OU06074,0000ACD-40-29APR11

注記 : Drive Source (駆動源) が Ground Drive (対地駆動) に設定されていることを確認してください。 (「初期システム設定」の「播種機駆動源の設定」を参照してください。)

SeedStar™ 2 バリアブルレートドライブ構成

可変速駆動 (VRD) 概要

可変速ドライブ (VRD) システムは種子メーターを回すために一つ以上の油圧モーターを使用します。各種のセンサーと、オペレータがモニターに入力したデータが選択した播種数の達成に必要なメーター速度を決定します。

VRD は機械式のドライブにさらに次の機能を加えます。

- 停止することなくキャビンからマニュアルで種子レートを変更する。
- 異なる土壌タイプに入る場合にマニュアルで種子レートを変更する。
- 灌漑された土壌とされていない土壌の境目を通る際にマニュアルで種子レートを変更する。
- 種まき中に 5 つまでの異なる種子レートをプログラムする。
- 複数の VRD モーターを使用して各油圧駆動モーターで異なるレートで種まきをするか、または全てのモーターで同じレートを選択する。
- APEX と Map に基づいた播種機 Field Doc™ に準拠しており、畑で自動的に種子レートを調節する種まきプランの設計ができる。

システム構成部品

- **油圧モーター**：モーターは播種機のドライブシャフトとメーターを駆動する。
- **バルブとソレノイド**：モーターへのオイルの流れを調節する。
- **モーターセンサー**：モーター速度をモニターする。
- **高さセンサーまたはスイッチ**：フレームの高さをモニターする。
- **モーションセンサー**：播種機ホイールの回転をモニターする。
- **トラクターレーダーまたは GPS 受信機**：対地速度を表示する。
- **システムコントローラ**：全ての信号とデータ入力を処理する。
- **モニターディスプレイ**：データを表示し、オペレータの入力を受け付ける。

油圧要件

トラクターは負荷を検知する油圧システムか、フロー制御付きのクローズドセンター油圧システムを装備している必要があります。こうしたタイプの油圧システムは通常大きなオイル貯蔵タンクと、大容量のオイル冷却器を備えています。これらの油圧システムは VRD モーターが一定の速度を保つのに必要なだけのオイル流しか供給しません。

各 VRD モーターは 3447 ~ 10 342 kPa (500 ~ 1500 psi) で公称 3.79 ~ 30.28 L/min. (1.0 ~ 8.0 gpm) の作動油流を必要とします。

注記：オープンセンター式の油圧システムのトラクターは、次の理由で推奨しません：

- オイルの流量を制御できない。
- オイル温度が高くなりすぎる。
- 他のトラクター制御バルブ作動中にはモーターへのオイル流が減少する。

システムの機能

- **SeedStar™ 2 コントローラ (PM1)**：播種機フレーム上のコントローラはトラクターから電源を取り、全てのシステム構成部品からの信号を受け取ります。このコントローラは全ての情報を処理し、油圧モーターバルブを制御し、モニターディスプレイに情報を提供します。このコントローラはまた CAN (Controller Area Network) システムを通して通信します。SeedStar™ 2 は John Deere の GreenStar™ 2 1800、2600 ディスプレイ、および他社の ISO 11783 準拠のディスプレイと共に使用できます。
- **モニターディスプレイ**：モニターはオペレータの入力を受け付け、データをコントローラに送ります。モニターにはコントローラから送られたデータも表示されます。
- **高さセンサー**：多くの牽引式播種機には調整可能なホイールフレーム高さセンサーがあり、播種機の上昇、下降時に、選択した点で播種を開始、停止するようになっています。開始、停止点は、オペレータが GreenStar™ 2 ディスプレイから入力および調整します。
- **高さスイッチ**：多くの組み込み式播種機には条ユニット平行アーム上に押しボタンスイッチが一つ以上あります。このスイッチは播種機が上昇した時に押され、下降した時に解除されます。**2 スイッチシステム**：機械の左端にスイッチがひとつ取り付けられており、もうひとつは中心の右側の最初の条ユニットに取り付けられています。スイッチのうちひとつだけが押された状態では、ドライブは回転を続けます。地面が平らで無い場合にはスイッチのひとつだけが押されてもう片方が解除された状態にとどまることがあります。ドライブは播種機が上昇する時に「両方の」スイッチが押される場合にのみ停止します。
- トラクターに取り付けられたレーダーまたは GPS 受信機が対地速度を決定します。
- 播種機ホイールに取り付けられたホイールモーションセンサー動きを検知し、播種機が走行中であることを表示します。これはレーダーまたは GPS 受信機からの対地速度信号を確認するための安全機能です。
- 可変速駆動モーターへの電力はトラクターの連続した油圧流で供給されます。コントローラはモーターの油圧バルブを動作させているソレノイドに信号を送り、モーター速度を制御します。
- モーターのシャフトに取り付けられている速度センサーはモーター速度を検出して SeedStar™ コントローラにフィードバックします。

注記： 種子センサーの検出した播種数の読みはモーター速度を制御しません。

- オペレータは種子レート、種子ディスク、種子メーター、条間隔、モータースプロケット、フレーム位置に関するデータをモニターに入力します。コントローラはその他のオペレータが入力するデータでモーター速度、従ってメーター速度を調整します。

システムの動作には次の構成部品がアクティブになっている必要があります。

- モニター動作：モニターとコントローラは電源が入っている必要があります。
- 種子レート：1 つ以上入力され、「播種機：レート」画面でオンになっている必要があります。
- 作動油の連続した流れ：作動油がモーターに流れている必要があります。
- トラクターからの対地速度：コントローラは時速 1.6 km (1 mph) を超える対地速度を検出している必要があります。
- ホイールモーションセンサー：コントローラは播種機のホイールの動きを検出している必要があります。
- 高さセンサーまたはスイッチ：これらは校正され、コントローラは播種機が下降済みであることを検出する必要があります。

VRD 入力の現在のステータスを見るには、**播種機 >> 診断ソフトキー >> Readings (読み値) タブ >> VRD Data (VRD データ)** を選択します。

バリアブルレートドライブシステムが動作するためには、「播種機：レート」画面で種子レートを入力してオンにする必要があります。



アクティビティ無し

A62923—UN—23JUL08



ホイールモーションアクティブ

A62924—UN—23JUL08



播種機下降

A62925—UN—23JUL08



駆動装置結合

A62926—UN—23JUL08

通常の運転時は、モーター動作中は **RUN** のスクリーン上に目に見える表示が出ます。ギア表示器セクションはシステムのアクティビティに従ってひとつずつ表示が入って行き、次いで緑に点灯し続けて少なくともひとつのモーターが動作していることを示します。

システムの動作

低速では性能が出にくくなります。モーターの性能は 3.2 km/h (2 mph) 未満の速度で保ちにくくなり、1.6 km/h (1 mph) 未満で停止します。3.2 km/h (2 mph) 未満の速度でもモニターに警告は出ません。

速度を急に、また大きく変化させると播種数や間隔の精度が落ちます。停止位置から始動するには、ハイアイドルとローギアを使用します。徐々にギアを上げて速度を 3.2 km/h (2 mph) から目標とする速度に上げて VRD システムが適応するまで待ってください。クイックスタートの機能を使用して最初のモーター始動特性を改善してください。畑の端で起動するにはアイドル速度を下げずにダウンシフトしてください。播種機を下降させる前に 3.2 km/h (2 mph) の速度を維持し、徐々にギアを上げて目標とする速度まで上げてください。

OOU6064.00001F1-40-30JUN10

クイックスタートの概要



A67930—UN—30JUN10
クイックスタートリセットボタン

スキップとは種子のあることが期待されているがまだ種の播かれていないエリアです。

クイックスタートの機能で、オペレータの方は播種機が停止状態から始動するときのスキップを減少させることができます。クイックスタートにより、スキップは約 0.3 ~ 1.2 m (1 ~ 4 ft) に減ります。

クイックスタートが選択され、アクティブになっているときは、コントロールユニットは目標とする対地速度に対応する最小回転数 (18 rpm) でモーターを作動させます。コントロールユニットは、播種機からのホイールの動きを検出するとバリアブルレートドライブ (VRD) モーターを接続します。モーターは実際の対地速度がコントロールユニットで計算された目標速度に達するまで過剰に播種します。

例：

播種数	条間隔	最小速度
37,000 種子 / ヘクタール (15,000 種子 / エーカー)	76 cm (30 インチ)	4.8 km/h (3 mph)
74,000 種子 / ヘクタール (30,000 種子 / エーカー)	76 cm (30 インチ)	2.4 km/h (1.5 mph)

クイックスタートがアクティブになる前にコントロールユニットは次の 4 つの条件を検出する必要があります。

- クイックスタートが有効。有効にするには、「**Planter (播種機)**」アプリケーション >> 「**Planter Configuration (播種機構成)**」ソフトキー >> 「**Drives (ドライブ)**」タブ >> 「**Settings (設定)**」ボタンの順に選択し、「**QS Enabled (QS 有効)**」チェックボックスをオンにします。「**Enter (入力)**」ボタンを選択します。
- 実際に測定したレーダー速度は最少の対地速度未満である必要があります。
- 播種機のホイールモーションが検出される必要があります。

- 播種機フレームの高さは下降位置を示している必要があります。

クイックスタートを使用するには次を行います。

- 静止中に播種機を下げます。下がった位置にあることが高さセンサーで示されると、画面に「QS 6」が表示され、カウントダウンが始まります。播種機の動きが検出されると、VRD モーターは最低回転数 (18 rpm) でかみ合います。
- タイマーがゼロに達したら、「Quick Start Reset (クイックスタートのリセット)」(QS Reset) ソフトキーを押してタイマーをリセットします。QS リセットは播種機が静止している場合にのみ使用できます。
- 前進を開始し、播種速度になるまで徐々にシフトアップします。

播種機の動きが検出された後、6 秒タイマーが起動します。タイマーがゼロに達したら、コントロールユニットは最小対地速度 1.6 km/h (1 mph) を確認します。1.6 km/h (1 mph) に達していない場合、システムは停止します。対地速度が 1.6 km/h (1 mph) を上回っている場合、タイマーは 6 秒にリセットされます。タイマーが再度ゼロに達したら、コントロールユニットは最小対地速度を再度確認します。最小速度に達していない場合、システムは通常のモーター制御に切り替わります。モーターは最適な限度値に達しないまま運転を続行し、速度を上げるように警告が出されます。タイマーがアクティブなときに目標モーター速度に達した場合、クイックスタートは無効になり、通常の運転が再開されます。

WP29706,00008D4-40-03JUN15

回転種子メーターの概要

⚠ 注意： 回転駆動部品での怪我に気を付けてください。可変速度ドライブ起動前に、駆動部品から人を遠ざけてください。



A59898—UN—02APR07
メーター回転ボタン

回転種子メーターの機能を使用すると、オペレータの方は機械が静止状態の時に、可変速駆動モーターをオンにして種子メーターを回転させることができます。このメーターはメーターの回転に連れて種子で満たされます。停止状態から始める際には、メーターを満た

しておくと種子が地面に落ちる前に走行する距離を減らすことができます。

この機能の動作には次の各項が必要です。

- 播種機が伸長されている。
- 播種機が上昇位置にある。
- 播種機が静止している。
- 可変速度油圧装置がアクティブな状態にある。
- 真空装備されている場合、種子をメーターのディスクに保っておくには真空が動作圧力にある。

メーターを回転させるには、メインの播種機スクリーンで **Meter Rotation (メーターの回転)** ボタンを選択してください。メーターの回転が停止すると音がして知らせます。アイコンを押すたびにメーターは約半回転回ります。種子メーターを満たすには少なくとも 3 回ボタンを押してください。メーターが動かない場合には警告スクリーンが現れます。

注記：メーター回転機能を RowCommand™ と共に使用する場合は、RowCommand™ クラッチは切断されます (メーターが接続されます)。

この機能は可変速ドライブの診断ツールとしても使用できます。

OUO6074,0000F7C-40-31JUL09

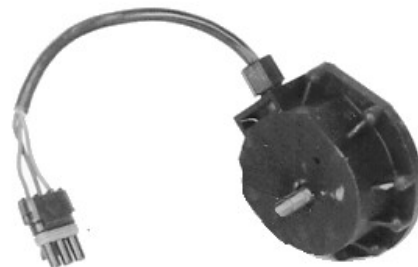
システム構成部品



A44950—UN—17JUL98
バリアブルレートドライブモーターとバルブ

バリアブルレートドライブ (VRD) モーターとバルブ

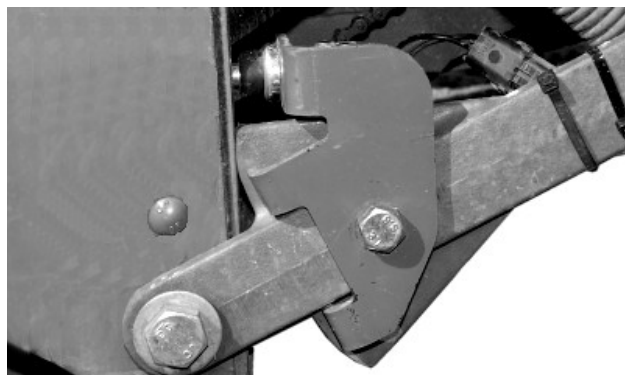
VRD モーターは、バルブで制御された回転数で種子メータードライブを駆動します。モニタに入力された種子密度によってモーターの回転数が決まります。ソレノイドバルブは電気信号をコントローラから受信し、モーターへのオイル流量を調整します。播種機構によって VRD モーターの数量が決まります。



A48171—UN—19OCT01
バリアブルレートドライブモーター速度センサー

VRD モーター速度センサー

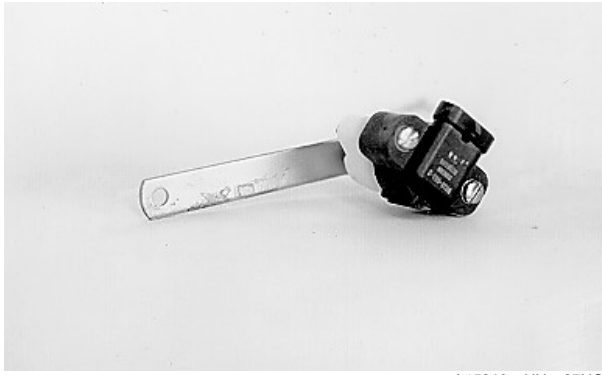
各 VRD モーターの出力シャフトにはモーター速度センサーが 1 つ取り付けられています。このセンサーはモーターの正確な回転数をコントローラ用に検出します。



A48170—UN—19OCT01
平行アーム高さスイッチ (一体型播種機用)

平行アーム高さスイッチ (一体型播種機用)

播種機の上昇または下降を検出するために 2 つの平行アーム高さスイッチが使用されます。上昇または下降の変化を示すには、両方のスイッチが同じ位置にある必要があります。播種機が上昇した場合、コントローラは VRD モーターを停止します。(このセクションの「平行アーム高さスイッチの調整」を参照してください)。(「SeedStar™ 2 基本播種機構」セクションの「共通の開始、停止高さの較正」を参照してください)。

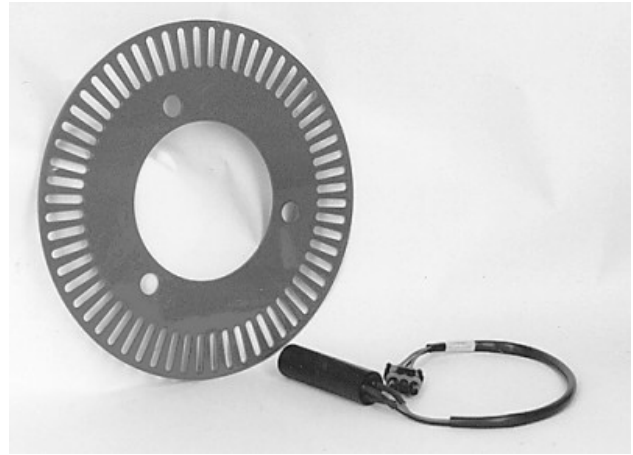


A45210—UN—27NOV98

高さセンサー (牽引式播種機用)

高さセンサー (牽引式播種機用)

播種機の上昇または下降を検出するために高さスイッチが使用されます。播種機が上昇した場合、コントローラは VRD モーターを停止します。(「SeedStar™ 2 基本播種機構成」セクションの「共通の開始、停止高さの校正」または「個別の開始、停止高さの校正」を参照してください)。

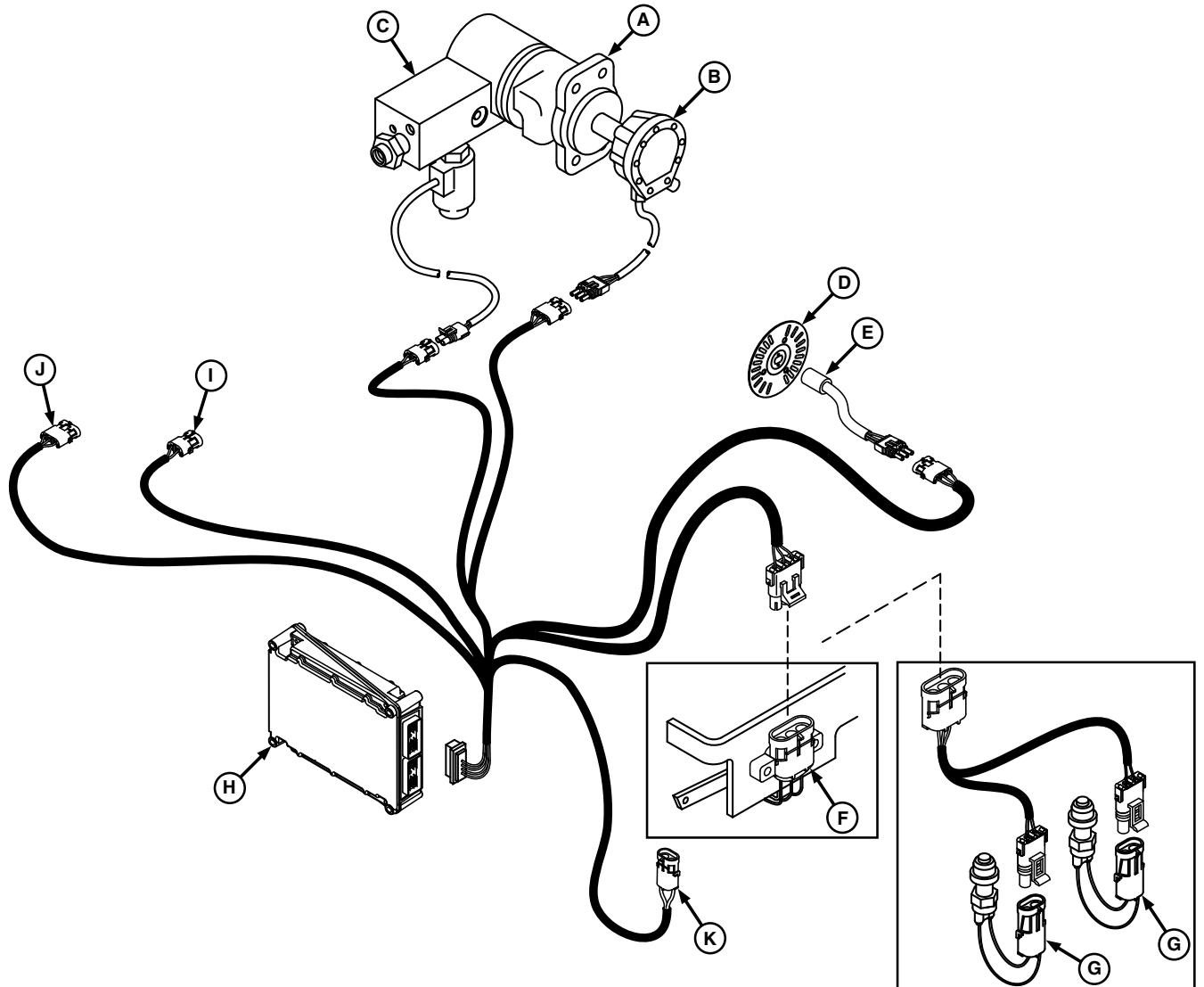


A44952—UN—17JUL98

バリアブルレートドライブのホイールモーションセンサー

VRD ホイールモーションセンサー

ホイールモーションセンサーはレーダーまたは GPS レシーバからの対地速度信号を確認するための安全機能です。ホイールモーションセンサーは動きを検出し、播種機が走行中であることを示します。



A83713—UN—26SEP14

- A : モーター
 B : 速度センサー
 C : 速度制御弁
 D : モーションディスク
 E : モーションセンサー
 F : 高さセンサー (牽引式播種機)

- G : 高さセンサー (一体型播種機)
 H : コントローラ
 I : CAN バスコネクタ
 J : 電源コネクタ
 K : クラッチ解除

OUO6064,00001A7-40-10OCT14

可変速ドライブソフトウェアの有効化

注記：播種機は当社工場にて適切な駆動源と共に構成済みです。

重要： 駆動源の変更をすると播種機の全ての設定が既定値にリセットされますので、ディスプレイとコントロールの電源をオフ、オンにする必要があります。播種機の設定を入力する前に必ず駆動源を設定してください。

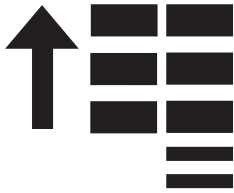
播種機の駆動源が「Variable-Rate (可変速)」となっ

ていることを、播種機構成ソフトキー >> **Drives (駆動)** タブで確認してください。

運転開始前に高さセンサーが校正済み、種子レートが定義済みでオンになっている必要があります。

OUO6064,00001F2-40-30JUN10

播種機ドライブセクションの構成



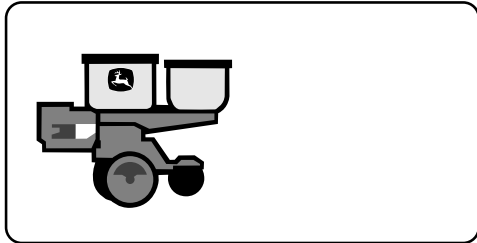
メニュー

A59325—UN—19FEB07



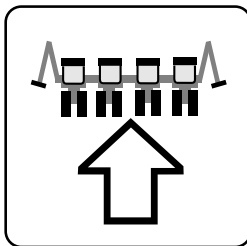
切断

A59520—UN—23JUL08



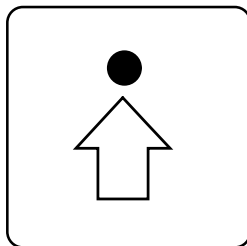
播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



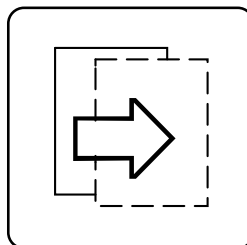
設定用ソフトキー

A62918—UN—23JUL08



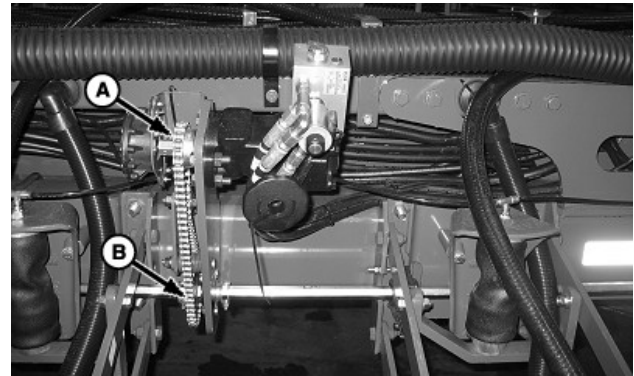
設定ボタン

A62919—UN—23JUL08



次のページ

A62277—UN—23JUL08



A59899—UN—02APR07

A : ドライブギア
B : ドリブンギア

重要： 最初にフレーム構成を完了します。

1. 「Menu (メニュー)」 >> 「Planter (播種機)」 ボタン >> 「Configure (構成)」 ソフトキー >> 「Drives (ドライブ)」 タブの順に選択します。
2. 「Drive Sections (ドライブセクション)」をドロップダウンボックスから選択します。
3. 「Settings (設定)」ボタンを選択し、機械に装備されたモーターの数を設定します。
4. RowCommand™ を有効にするには、「Row Command」ボックスをオンにします。

注記： モニタがツインロー機用に設定されている場合のみ、「Dual Range Drive System (デュアルレンジドライブシステム)」チェックボックスが表示されます。(「SeedStar™ 2 初期システム構成」セクションの「フレームレイアウト、条レイアウト、ドライブ接続解除警告の構成」を参照してください)。

5. VRD モーターとドリルシャフト間のドライブシステムでハイ / ローレンジギアを使用するツインロー機では、「Dual Range Drive System (デュアルレンジドライブシステム)」ボックスをオンにします。

RowCommand は Deere & Company の商標です。
SeedStar は Deere & Company の商標です。

注記： ツインロー機のモニタに合わせてスプロケットを調整します。（「種子レートの構成」セクションの「ハイ/ロードライブレンジ」を参照してください）。

6. 「Next Page (次のページ)」ボタンを選択します。一度に 1 台のモーターを設定します。以下を実行します。

注記： 条番号 1 は常に進行方向に向かって機械の左側にあります。

- 「End Row (終了条)」入力ボックスを選択し、選択された VRD モーターで制御する右端の条番号を入力します。
- 「Disconnect (接続解除)」ドロップダウンボックスを選択し、選択された VRD モーターに機械のセクションを割り当てます。

重要： 自動幅接続解除が作動すると、接続の解除に割り当てられたすべての条が播種を停止し、すべての条が再び有効化されるまで、モニタは故障信号を送信しません。

重要： RowCommand™ 使用時は、自動幅接続解除機能はオフになります。

注記： 歯数はスプロケットの側面に刻印されています。

注記： Middle Driven および Middle Driver 入力ボックスは、デュアルレンジ駆動システムが有効な場合のみ表示されます。

- **Motor Sprocket (モータースプロケット)**、**Middle Driven (中間被動)**、**Middle Driver (中間駆動)**、**Final Driven (最終被動)** (スプロケット) 入力ボックスの順に選択し、選択された VRD モーターのスプロケットの歯数を入力します。

7. モーターごとに繰り返します。

8. 「Enter (入力)」ボタンを選択します。

注記： 警告メッセージはハーフスクリーンレイアウトでは表示されません。

9. 「Menu (メニュー)」>> 「Planter (播種機)」ボタン>> 「Configure (構成)」ソフトキー>> 「Frame (フレーム)」ソフトキーの順に選択し、「Clutch Disconnect Warning (クラッチ接続解除警告)」チェックボックスを選択して部分幅アラームを有効または無効にします。オンの場合、クラッチの切断ごとにフルページのが 5 秒間表示される。フルスクリーン表示の実行画面下部にメッセージが表示され、モニタは 15 秒ごとに警告音を発して注意を促します。

機械	モータースプロケット	中間非駆動	中間駆動	最終ドリブン
1720 CCS™ および 1725 CCS™ 12X2 ツインロー機	18	18 (ハイレンジ) 48 (ローレンジ)	14	29
すべての 1790/1795 機械	18			36
1770NT/1775NT、機械式メーターおよびケーブルドライブ装備	27			29
他のすべての機械と他の 1770NT/1775NT 構成	18			29
DB60T 72R20 ツインロー	14			35

CCS は Deere & Company の商標です。

画面領域情報

Planter Configuration： 播種機構成

Drives： ドライブ

Drive Section： ドライブセクション：

RowCommand No： RowCommand なし

RowCommand Yes： RowCommand あり

Number of Motors： モーター数

Row Command： RowCommand

Dual Range Drive System： デュアルレンジドライブシステム

Motor： モーター

Start Row： 開始条

End Row： 終了条

Motor Sprocket： モータースプロケット

Middle Driven： 中間ドリブン

Middle Drive： 中間ドライブ

Final Driven： 最終ドリブン

Left： 左

Right： 右

Center： 中央

Either： どちらか

None： なし

Enter： 次のスクリーン

Continue： 保存

Frame： フレーム

Clutch Disconnect Warning： クラッチ接続解除警告

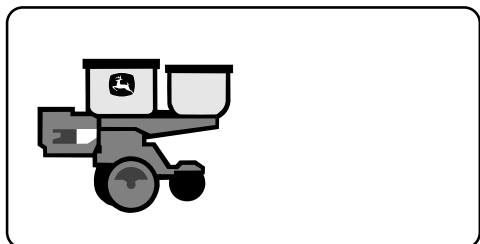
OU06064,0000498-40-13OCT14

条ユニットドライブタイプ



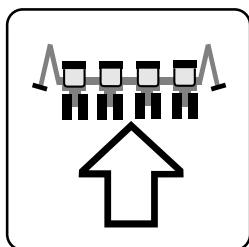
メニュー

A59325—UN—19FEB07



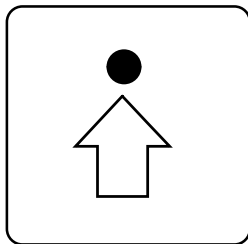
播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



設定用ソフトキー

A59172—UN—29JAN07



設定ボタン

A59377—UN—23FEB07



入力

H85801—UN—14JUN06

1. メニュー >> 播種機ボタン >> 構成ソフトキー >> **Drives (駆動)** タブ >> **Drive Configuration (駆動構成)** >> 設定ボタンを選択します。
2. **Row Unit Type (条ユニットタイプ)** のドロップダ

ウンメニューを選択し、播種機の条ユニットのタイプを選択する。

3. クイックスタート機能を有効にするには、「**QS Enabled (QS 有効)**」チェックボックスをオンにします。
4. 「**Enter (入力)**」を選択します。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成

Drives : ドライブ

Drive Source : 駆動源

Meter Type : メータータイプ

Row Unit Type : 条ユニットタイプ

QS Enabled : クイックスタート有効

Vacuum : 真空

Mechanical : 機械式

MaxEmerge XP : MaxEmerge XP

MaxEmerge XP Pro-Shaft : MaxEmerge XP Pro-Shaft

Pro-Series : Pro-Series

MaxEmerge 5 Pro-Shaft : MaxEmerge 5 Pro-Shaft

MaxEmerge 5 Chain : MaxEmerge 5 チェーン

OUO6064.0000497-40-04SEP14

モーションセンサーの隙間の調整



A40665—UN—09JAN97

A : モーションセンサー

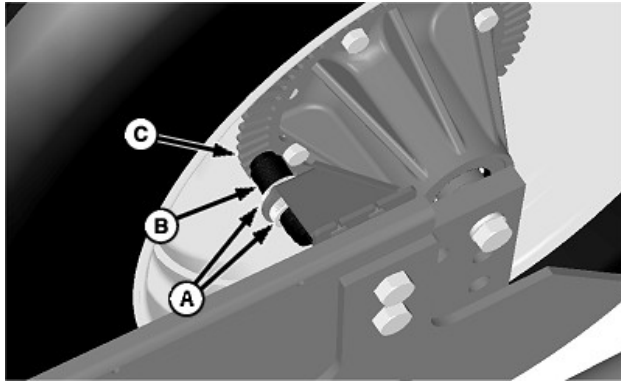
B : ディスク

C : ボルト

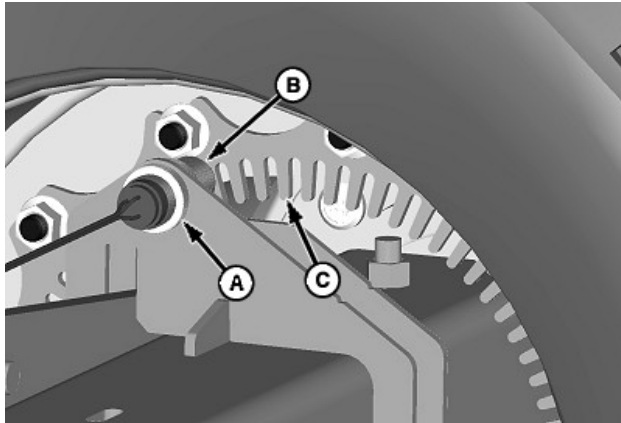
平滑側面のセンサー

重要 : センサーの損傷を防止してください。ホイールを回転させて、ディスク (B) とセンサーの端部 (A) が接触しないことを確認してください。

ボルト (C) を緩めます。ホイールモーションセンサー (A) の位置を調整して、センサーの端とディスク (B) の間隔が 2 ~ 4 mm (0.08 ~ 0.16 in) になるようにします。ボルト 2 本 (C) を締め付けます。



A51324—UN—03DEC02



A83899—UN—13OCT14

A : ロックナット
B : センサー
C : ディスク

ねじ付きセンサー

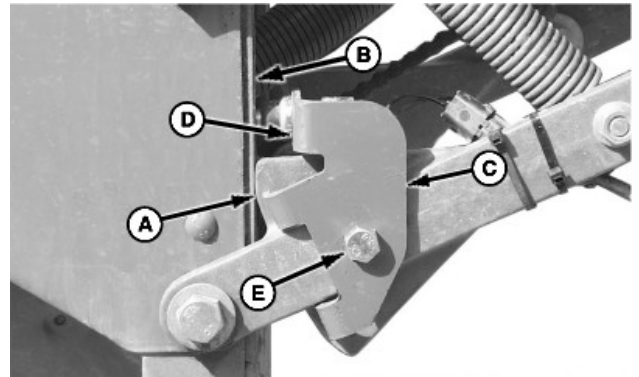
重要： センサーの損傷を防止してください。ホイールを回転させて、ディスク (C) とセンサーの端部 (B) が接触しないことを確認してください。

注記： ディスクとセンサーの取り付けは機械によって異なりますが、調整は同じです。

ロックナット (A) を緩め、ホイールモーションセンサー (B) の位置を調整して、センサーの端とディスク (C) の間隔が 2 ~ 4 mm (0.08 ~ 0.16 in) になるようにします。ロックナットを締め付けます。

OUO6074,0000E2F-40-13OCT14

平行アーム高さスイッチの調節



A48187—UN—18OCT01

A : 停止
B : フレーム
C : ブラケット
D : 平らな面
E : ボルト

このスイッチは、一体型播種機で使用されています。

1. 下部平行アームストッパー (A) が播種装置フレーム (B) に接触するまで機械を上昇させます。
2. ボルト (E) を緩めます。
3. 平らな面 (D) が播種装置フレーム (B) から 20mm (3/4 インチ) になるまでセンサーブラケットを回転する。
4. ボルト (E) を締め付けます。
5. その他の高さセンサーでこの手順を繰り返します。

OUO6074,0000FCA-40-15SEP14

SeedStar™ 2 RowCommand™ の構成

RowCommand™ の概要

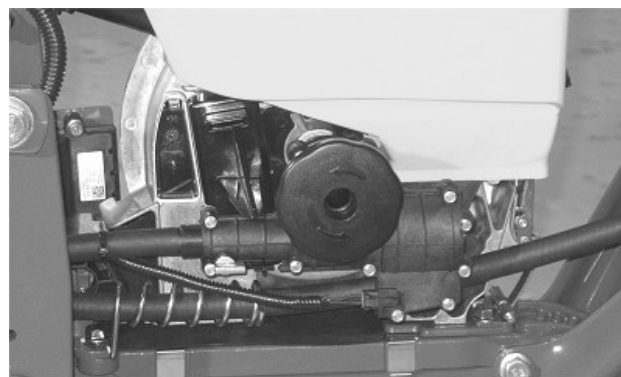
RowCommand™ システムは各条ユニットに電気式クラッチがあり、これを用いてオペレータまたは SwathControl Pro™ ソフトウェアのコマンドで種子メーターを遮断します。 RowCommand™ クラッチは、クラッチに電源が入っていない場合に種子メーターが回転するようになっています。 条ユニットクラッチをオン/オフにするには、SeedStar™ 2 コントローラはそのクラッチの電子制御式電源モジュール (Electronic Power Module、EPM) に CAN バスメッセージを送信します。 EPM はこのメッセージを処理し、クラッチのソレノイドに電力を与えてオフにし、また電力を切ってオンにします。 RowCommand™ システムは播種機あたり 16 までのコントロールセクションを設定できるようになっています。 コントロールセクションは VRD 駆動セクション全体をカバーできず、SwathControl Pro™ と共に使用する場合には良好な動作のためには最小幅 60 in にしてください。 SwathControl Pro™ と共に使用する場合、RowCommand™ のオン、オフ時間は特定のトラクターと使用する播種機構成に対して校正をする必要があります。 設定情報の詳細は、お使いの GreenStar™ ディスプレイのオペレータマニュアルの SwathControl Pro™ セクションを参照してください。

OUO6064.00001A9-40-08JUL10



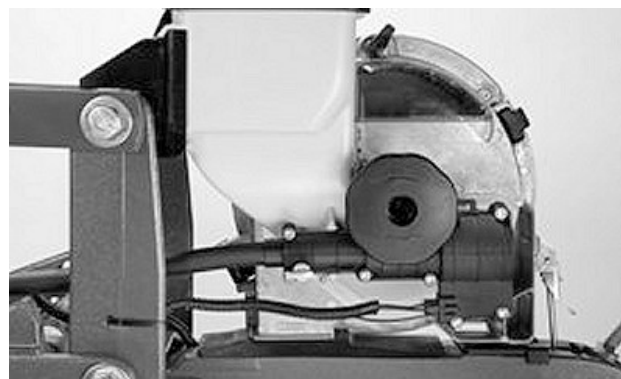
A67674—UN—11JUN10

MaxEmerge™ XP Pro-Shaft™ クラッチ



A83687—UN—16SEP14

MaxEmerge™ 5 Pro-Shaft™ クラッチ



A67676—UN—11JUN10

Pro-Series™ Pro-Shaft™ クラッチ



A67675—UN—11JUN10

MaxEmerge™ XP チェーンドリブクラッチ

システム構成部品



A63336—UN—02OCT08

RowCommand™ 電子制御式電源モジュール

RowCommand™ 電子制御電源モジュール

電子制御電源モジュールは播種機メイン 1 (PM1) コントローラからの CAN バスメッセージを受信して、電源を切り替えて RowCommand™ クラッチへの電源をオン、オフします。

RowCommand は Deere & Company の商標です。

Pro-Shaft™ RowCommand™ クラッチは、MaxEmerge™ XP、MaxEmerge 5 および Pro-Series™ ユニットで利用できます。

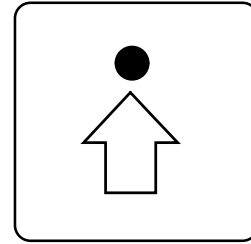
RowCommand™ チェーンドリブクラッチは、MaxEmerge™ XP および MaxEmerge™ 5 ユニットで利用できます。

RowCommand™ クラッチはクラッチソレノイドに電源が供給されていないときに接続されます（種子メーターが回転する）。電子制御電源モジュール（EPM）がクラッチソレノイドに電源を供給すると、クラッチは切れます。

OUO6064,00001AA-40-16SEP14

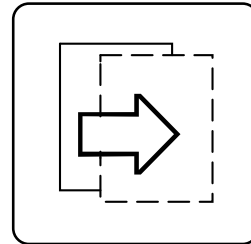
RowCommand™ の構成

重要： 49 条以上を持つ播種機では、セクションコントロール操作にレートコントロールユニットが必要です。



設定ボタン

A59377—UN—23FEB07



次のページ

A62277—UN—23JUL08



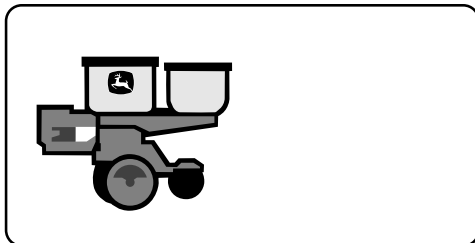
メニュー

A59325—UN—19FEB07



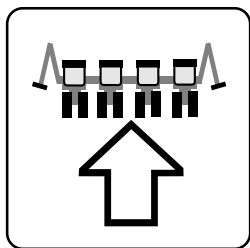
Enter (入力)

H85801—UN—14JUN06



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



構成ソフトキー

A59172—UN—29JAN07

1. メニュー >> 播種機ボタン >> 構成ソフトキー >> Drives (駆動) タブ >> Drive Sections (駆動セクション) ドロップダウンボックス >> 設定ボタンを選択します。
2. RowCommand™ チェックボックスをオンにして有効にします。「Next Page (次のページ)」アイコンを選択します。
3. バリアブルレートドライブが装備されている場合、モーターの設定が画面に表示されます。条制御セクションの設定画面が表示されるまで「Next Page (次のページ)」アイコンを選択します。

重要： RowCommand™ セクションは、播種機の物理的ドライブセクションと重ならないようにする必要があります。概略の構成を計画します。

注記： (このセクションの「RowCommand™ の推奨構成」を参照してください)。

- a. RowCommand™ 制御セクション数を入力ボックスに入力します。「Next Page (次のページ)」アイコンを選択します。

重要： セクションの最小幅は 152 cm (60 in) です。播種機の条間隔が 76 cm (30 in) の場合、セクションあたり最低 2 条を入力してください。

Pro-Shaft は Deere & Company の商標です。
Pro-Series は Deere & Company の商標です。

例：38 cm (15 in) の間隔で運転している 1795 が 152 cm (60 in) あたり 4 つの条を備えているとします。セクションあたり 4 条以上を入力します。

重要：トラクターの低電圧警告を回避してください。多くの RowCommand™ クラッチに同時に通電する場合 (つまり、メーターの接続が解除される)、電気負荷を減らすか、エンジン回転数を上げてください。

- b. 入力ボックスを使用して、セクションごとに右側条番号を入力します。各セクション間を切り替えるには、「**Next Page (次のページ)**」アイコンを選択します。(このセクションの「RowCommand™ の推奨構成」を参照してください)。
- c. 完了すると、構成内容が表示されます。**Enter** を選択して設定を確定します。**入力**を再度選択

します。メッセージが表示されたら電源をオフ、オンします。

条コントロールセクションを編集するには、**メニュー >> 播種機ボタン >> 構成ソフトキー >> Drives (駆動) タブ >> Row Control Sections (条コントロールセクション)** ドロップダウンボックス >> **設定** ボタンを選択します。

Row Control Sections (条コントロールセクション) がドロップダウンボックスにない場合、RowCommand™ が有効になっていません。RowCommand™ 構成の手順を繰り返します。

4. 播種機の始動、停止高さを校正します。
「SeedStar™ 2 初期システム構成」セクションの「共通の開始、停止高さの校正」または「個別の開始、停止高さの校正」を参照してください。

OUO6064,0000499-40-23JUL15

RowCommand™ の推奨セクション構成

機械	条数	駆動セクション (可変速ドライブ)	駆動セクション (地表駆動)	制御セクション
特注 12 条	12	3	N/A	6
特注 16 条	16	3	N/A	8
特注 18 条	18	3	N/A	9
1720、1725 12R30、38、40	12	3	1	6
1720、1725 16R30	16	3	1	8
1720、1725 CCS™ 12X2 ツインロー	24	3	1	5
1760、1765 12R30	12	2	2	6
1770、1775 12R30	12	2	2	6
1770NT、1775NT 12R30	12	2	2	6
1770NT、1775NT 16R30	16	2	2	8
1770NT、1775NT、DB60 24R30	24	2	2	12
1790、1795 12R23	23	2	2	6
1790、1795 12R24	24	2	2	6
1790、1795 24R20	24	2	2	8
1790、1795 16R31	31	2	2	8
1790、1795 16R32	32	2	2	8
DB44 24R22	24	3	N/A	8
DB58 32R22	32	3	N/A	8
DB60 36R20	36	3	N/A	12
DB60 47R15	47	3	N/A	12
DB60T 72R20 ツインロー	72	3	N/A	セクションコントロール操作にはレートコントロールユニットが必要
DB66 36R22	36	3	N/A	12
DB80 32R30	32	3	N/A	16
DB80 48R20	48	3	N/A	12
DB88 48R22	48	3	N/A	12
DB90 36R30	36	3	N/A	12
DB90 54R20	54	3	N/A	セクションコントロール操作にはレートコントロールユニットが必要
DB120 48R30	48	3	N/A	12

SeedStar™ XP 拡張モニターシステム構成

SeedStar™ XP モニターシステム概要

SeedStar™ XP はオプションのモニターシステムで、さらに詳細な播種情報をオペレータに提供します。SeedStar™ XP には、SeedStar™ 2 のすべての機能に加えて次の機能があります。

- 種子単一化のモニタリング
- 種子間隔のモニタリング
- 設定点条ユニット下向き力モニタリング
- オプションのアクティブ下向き力制御
- 条ユニット走行特質のモニタリング

播種機メイン 1 コントローラ (PM2) は既存の種子センサーからの信号を用いて種子単一化と種子間隔の情報を提供し、種子メーターと全体的な播種機種子間隔動作をより詳しく示します。

播種機メイン 2 コントローラ (PM2) はセンサーノードコントローラとゲージホイール下向き力センサーからのデータを用いて条ユニット下向き力と条ユニット走行特質の情報を計算します。この情報は、播種機メイン 1 コントローラに送信されてモニターに表示され、オペレータが播種機を微調整して条ユニットの貫入、種子深さの制御、種子と土壌の接触を最適化できるようにします。

オプションのアクティブ下向き力システムは、SeedStar™ XP システムとともに動作する油圧駆動コンプレッサを使用して下向き力の制御を自動化します。オペレータが目標マージン値を設定すると、アクティブ空気圧式下向き力システムは自動的に機能し、播種機がこの値を維持していることを確認して、側壁土壌を圧縮することなく精密な土壌貫入と一貫した播種深さを実現します。

このシステムは、分割条播種機用の 2 ランク制御機能も提供します。播種機全体で空気圧式下向き力システムをアクティブに制御することに加え、John Deere™ のアクティブ下向き力システムはスプリットロー播種機の前後の条を個別に制御します。この機能は、ランク間の異なる下向き力要件を補正し、すべての条にわたって正確な播種深さと一貫したマージンを維持します。

OUO6064,00005BE-40-10NOV11

システム構成部品



A66613—UN—22FEB10

播種機メイン 2 (PM2) コントローラ

播種機メイン 2 (PM2) コントローラ

このコントロールユニットには次の機能があります。

- センサーノードコントローラからデータを取得する。
- 条ユニットの走行状況と下向き力の情報を播種機メイン 1 (PM1) コントローラに送信する。
- 空気圧での下向き力システムの制御とモニター。



A66615—UN—22FEB10

センサーノードコントローラ

センサーノードコントローラ

このコントロールユニットには次の機能があります。

- ゲージホイール下向き力センサーから下向き力負荷を取得する。
- 条ユニット走行状況を検知する。
- 条ユニットのダイナミクス情報とゲージホイールのダウンフォース情報を播種機メイン 2 (PM2) コントローラに送信する。

播種機のモデルに応じて、播種機には 3 ~ 7 のセンサーノードがあり、フレームセクションあたり 1 つのセンサーノードがあります。ほとんどの場合、ワイヤーハーネスの長さには余裕があり、センサーノードは工場出荷時の場所から 1 条分どちら側にも移動することができます。



A66614—UN—22FEB10
ゲージホイール下向き力センサー

ゲージホイール下向き力センサー

この部品は条ユニットゲージホイールにかかる負荷量を検知します。ゲージホイール負荷信号はセンサーノードコントローラで処理され、播種機メイン 2 (PM2) コントローラに送信されます。播種機のモデルに応じて、播種機には 3 ~ 7 個のゲージホイールがあり、フレームセクションあたり 1 つのセンサーノードがあります。



A66648—UN—01MAR10
種子センサー

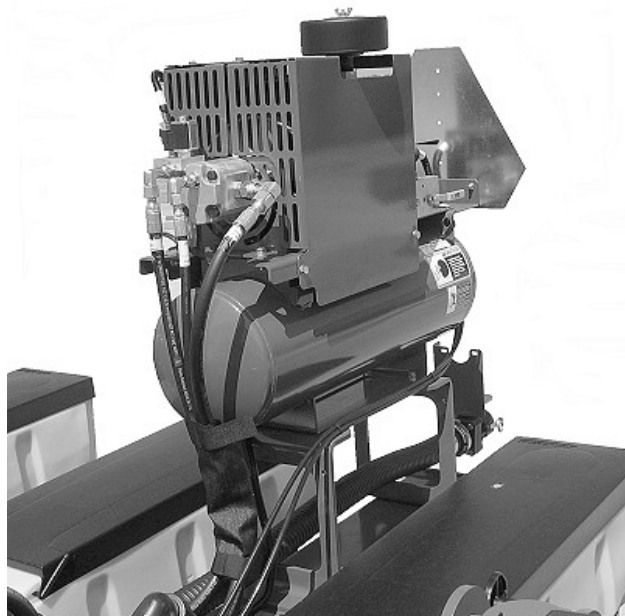
種子センサー

種子センサーを使用して、条ユニットごとの種子の様子をモニタします。種子情報は、播種機メイン 1 (PM1) コントローラで処理され、GreenStar™ ディスプレイに表示されます。SeedStar™ XP モニタリングシステムは、種子センサーデータを使用して、種子密度に加えて種子シンギュレーションと間隔に関する情報を計算し表示します。

GreenStar は Deere & Company の商標です。
SeedStar は Deere & Company の商標です。



A72531—UN—12SEP11
空圧式ダウンフォースエアコンプレッサ、エアタンク、ソレノイド制御弁：牽引式播種機 CCS



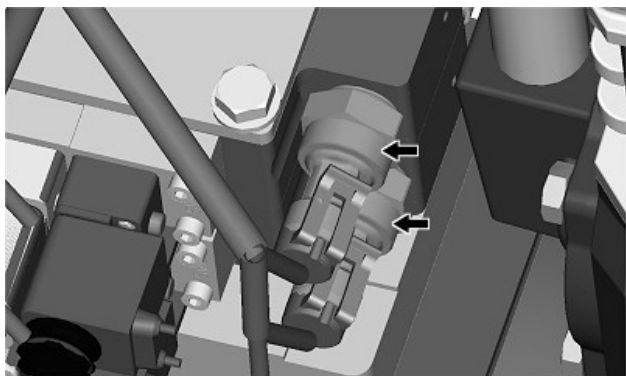
A72532—UN—12SEP11
空圧式ダウンフォースエアコンプレッサ、エアタンク、ソレノイド制御弁：牽引式播種機 CCS™ (アクティブダウンフォース) 非装備

油圧駆動エアコンプレッサは、オプションのアクティブダウンフォースシステムを装備した播種機のエアストレージタンクに加圧空気を供給します。ダウンフォース目標マージン (条ユニットに加えられる追加のダウンフォースの大きさ) を設定すると、システムはゲージホイールダウンフォースセンサーからの読み値を使用して、エアスプリングシステムの圧力を自動的に変更し、目標マージンを維持します。フィールド条件が変化すると、システムは必要な圧力調整を自動的にに行い、目標マージンを維持します。

水路や下向き力の変化を無視できる他のフィールド条件を通過するときは、システムを一時停止できるため、アクティブ空気圧式下向き力 (PDF) システムで不要な変更が発生することはありません。たとえば、水路で一時停止を有効にしなかった場合、アクティブ PDF システムは硬い土壌によるマージンの低下に反応し、エアスプリングの PDF 力を増やします。次に、水路から出る際にシステムはマージンが高すぎることを

検出し、PDF 下向き力を低減して目標マージンを実現します。このオーバーシュートおよびアンダーシュート状況は、水路に入る前にアクティブシステムを一時停止することで回避できます。

メインタンクの上にあるソレノイド制御弁は、播種機メイン 2 (PM2) コントローラにより制御およびモニタされます。



A86641—UN—03JUN15

空圧式ダウンフォース圧力センサー (2 設定点およびアクティブダウンフォース)

空圧式ダウンフォース圧力センサーは、1 ランクおよびスプリットロー (2 ランク) 播種機エアスプリング回路の空気圧を検出します。播種機メイン 2 (PM2) コントローラは圧力センサー信号でエアスプリング回路内の圧力を調整し、オペレータの入力したダウンフォース設定値を実現します。

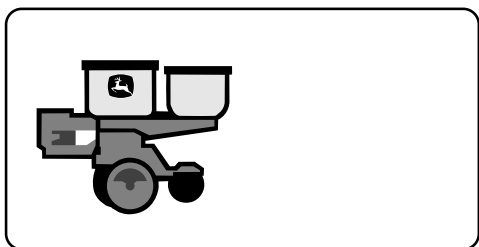
OUO6064.00005BF-40-03JUN15

走行状況センサーの構成



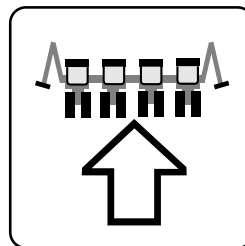
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



構成ソフトキー

A59172—UN—29JAN07

注記：「Ride Quality (ライドクオリティ)」画面でセンサーや条の値を変更すると、「Down Force (ダウンフォース)」構成画面も変わります。

1. 「Menu (メニュー)」 >> 「Planter (播種機)」ボタン >> 「Configuration (構成)」ソフトキー >> 「Sensor (センサー)」タブの順に選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Ride Quality** を選択します。
3. 「Sensors: (センサー:)」ドロップダウンボックスから、機械に装備されているダウンフォース圧力センサーの数を選択します。

注記：現在の負荷は画面の左下に表示されます。

4. **Sensor** ドロップダウンボックスから各センサーを 1 つずつ選択します。
5. 最初のセンサーが取り付けられている条を確認します。「センサー数と位置」の表を参照してください。「Row (条)」を選択し、選択したセンサーに条番号を割り当てます。

注記：「Rank (ランク)」入力ボックスは、播種機メイン 2 (PM2) コントローラが PDF¹ 有効信号を検出した場合にのみ表示され、油圧コンプレッサが存在することを示します。

6. センサーごとに、「Rank (ランク)」ドロップダウンボックスからランクを選択します。ランク情報については、「センサー数と位置」の表を参照してください。
7. **Enable (有効化)** チェックボックスの選択により、センサーを有効または無効にします。

注記：スプリットロー播種機のフロントランクのみを使用して播種作業を行うときは、リアランクのすべてのセンサーを無効にします。

8. 他のセンサーについても条の割り当てを繰り返します。

注記：ライドダイナミックセンサーを有効または無効にした場合は、コントローラを再起動してすべての設定を有効にする必要があります。

¹ 空圧式ダウンフォース

9. キースイッチ電源を入れなおします。

センサー数と位置		
播種機モデル名	センサーノードと下向き力センサーの数	センサーノードとダウンフォースセンサーの条位置 ^a
特注 12 条	3	2, 7, 11
特注 16 条	3	3, 9, 14
特注 18 条	3	3, 10, 16
1720、1725 16 条 76 cm (30 in) 間隔	3	3, 9, 14
1720 CCS、1725 CCS 12X2 ツインロー	3	4, 14, 22
1770NT、1775NT 12 条 76 cm (30 in) 間隔	3	2, 7, 11
1770NT、1775NT 16 条 76 cm (30 in) 間隔	3	3, 9, 14
1770NT、1775NT、DB60 24 条 76 cm (30 in) 間隔	5	3, 7, 13, 18, 22
1790、1795 12/23 条	5	フロントランク (1) 条 3、13、21 リアランク (2) 条 4、20
1790、1795 12/24 条	5	フロントランク (1) 条 4、14、22 リアランク (2) 条 5、21
1790、1795 16/31 条	5	フロントランク (1) 条 3、17、29 リアランク (2) 条 8、24
1790、1795 16/32 条	5	フロントランク (1) 条 4、18、30 リアランク (2) 条 9、25
1790、1795 24 条 51 cm (20 in) 間隔	3	3, 13, 22
DB44 24 条 56 cm (22 in) 間隔	3	3, 13, 22
DB58 32 条 56 cm (22 in) 間隔	5	3, 10, 17, 23, 30
DB60 24R30	5	3, 7, 13, 18, 22
DB60 36 条 51 cm (20 in) 間隔	5	3, 11, 19, 26, 34
DB60 47 条 38 cm (15 in) 間隔	5	フロントランク (1) 条 5、25、43 リアランク (2) 条 14、34
DB60 48 条 38 cm (15 in) 間隔	5	フロントランク (1) 条 5、25、43 リアランク (2) 条 14、34
DB60T 72 条 51 cm (20 in) ツインロー	5	7, 20, 37, 54, 60
DB66 36 条 56 cm (22 in) 間隔	5	3, 11, 19, 26, 34
DB80 32 条 76 cm (30 in) 間隔	7	3, 7, 12, 17, 21, 26, 30
DB80 48 条 51 cm (20 in) 間隔	7	3, 10, 17, 25, 32, 39, 46
DB88 48 条 56 cm (22 in) 間隔	7	3, 10, 17, 25, 32, 39, 46
DB90 36 条 76 cm (30 in) 間隔	7	3, 8, 13, 19, 24, 29, 34
DB90 54 条 20 cm (7-7/8 in) 間隔	7	2, 11, 20, 28, 35, 44, 53
DB120 48 条 76 cm (30 in) 間隔	7	3, 10, 17, 25, 32, 39, 46

^aセンサーノードとダウンフォースセンサーの条位置は、必要に応じて工場取り付け位置から 1 条ユニット隣に移動できます。

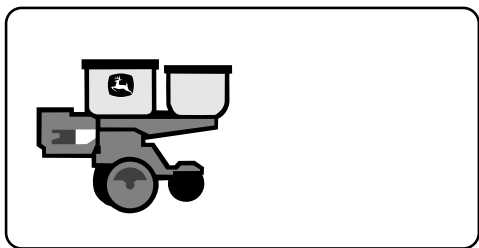
WP29706,0000352-40-23JUL15

組み込みの空気圧式下向き力：空気圧センサー



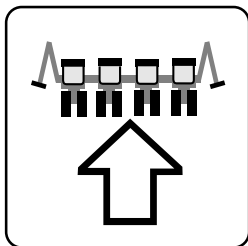
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



構成ソフトキー

A59172—UN—29JAN07



続行

H85801—UN—14JUN06

1. メニュー >> 播種機ボタン >> 構成ソフトキー >> センサータブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **PDF Air Pressure** を選択します。
3. **# of Ranks (ランク数)** ドロップダウンボックスを選択し、空気圧センサーのランク数を入力します。
4. **Sensor (センサー)** ドロップダウンボックスを選択し、センサーを選択します。
5. **Cal Value** 入力ボックスを選択し、較正值として 494.00 を入力します。

注記：現在の下向き力はスクリーンの左下に表示されます。

6. **センサーのゼロ調整** ボタンを押す前に空気圧を解放します。

重要： 下向き力システムの精度を確保するために、1 年に 1 回、またはエアバッグの空気を抜いたときにシステムの読み値が 0 にならない場合はいつでもセンサーのゼロ調整を実施してください。

画面領域情報

Planter Configuration： 播種機構成

Sensor： センサー

PDF Air Pressure： PDF 空気圧

of Rank： ランク数

Sensor： センサー

Cal Value： 較正值

To Zero Air Pressure Sensor： 空気圧センサーのゼロ調整：

Relieve Air Pressure and Press Continue： 空気圧を解放し、「続行」を押してください

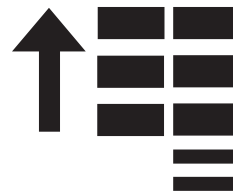
WP29706,0000350-40-01MAY12

ダウンフォースセンサーの構成



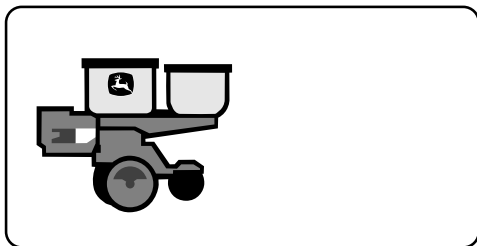
センサーのゼロ調整ボタン

A59369—UN—20FEB07



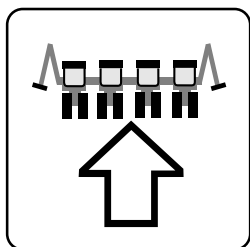
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



構成ソフトキー

A59172—UN—29JAN07



「Zero Sensor (センサーのゼロ調整)」ボタン

A59369—UN—20FEB07

注記：「Down Force (ダウンフォース)」画面でセンサーや条の値を変更すると、「Down Force (ダウンフォース)」構成画面も変わります。

1. 「Menu (メニュー)」 >> 「Planter (播種機)」 ボタン >> 「Configuration (構成)」 ソフトキー >> 「Sensor (センサー)」 タブの順に選択します。

2. ドロップダウンボックスから **Down Force** を選択します。
3. 「# of Sensors: (センサー数:)」 ドロップダウンボックスから、機械に装備されているダウンフォースセンサーの数を選択します。
4. **Sensor** ドロップダウンボックスから各センサーを1つずつ選択します。
5. 最初のセンサーが取り付けられている条を確認します。「センサー数と位置」の表を参照してください。「**Row (条)**」を選択し、選択したセンサーに条番号を割り当てます。

注記：「**Rank (ランク)**」入力ボックスは、播種機メイン 2 (PM2) コントローラが PDF² 有効信号を検出した場合にのみ表示され、油圧コンプレッサが存在することを示します。

6. センサーごとに、「**Rank (ランク)**」ドロップダウンボックスからランクを選択します。ランク情報については、「センサー数と位置」の表を参照してください。
7. **Enable (有効化)** チェックボックスの選択により、センサーを有効または無効にします。

注記：スプリットロー播種機のフロントランクのみを使用して播種作業を行うときは、リアランクのすべてのセンサーを無効にします。

8. 「**Cal Value (較正值)**」入力ボックスを選択し、ダウンフォースセンサーの較正值を入力します。工場取り付けのセンサーが装備された John Deere™ 播種機の較正值は 1394 です。

注記：現在の負荷は画面の左下に表示されます。

注記：ダウンフォースセンサーをゼロ調整するには、播種機を上昇させて停止する必要があります。

9. 「**Zero Sensor (センサーのゼロ調整)**」ボタンを選択します。
10. 他のセンサーについても条の割り当てを繰り返します。

センサー数と位置		
播種機モデル名	センサーノードと下向き力センサーの数	センサーノードとダウンフォースセンサーの条位置 ^a
特注 12 条	3	2, 7, 11
特注 16 条	3	3, 9, 14
特注 18 条	3	3, 10, 16
1720、1725 16 条 76 cm (30 in) 間隔	3	3, 9, 14
1720 CCS、1725 CCS 12X2 ツインロー	3	4, 14, 22
1770NT、1775NT 12 条 76 cm (30 in) 間隔	3	2, 7, 11

John Deere は Deere & Company の商標です。

² 空圧式ダウンフォース

センサー数と位置		
播種機モデル名	センサーノードと下向き力センサーの数	センサーノードとダウンフォースセンサーの条位置 ^a
1770NT、1775NT 16 条 76 cm (30 in) 間隔	3	3, 9, 14
1770NT、1775NT、DB60 24 条 76 cm (30 in) 間隔	5	3, 7, 13, 18, 22
1790、1795 12/23 条	5	フロントランク (1) 条 3、13、21 リアランク (2) 条 4、20
1790、1795 12/24 条	5	フロントランク (1) 条 4、14、22 リアランク (2) 条 5、21
1790、1795 16/31 条	5	フロントランク (1) 条 3、17、29 リアランク (2) 条 8、24
1790、1795 16/32 条	5	フロントランク (1) 条 4、18、30 リアランク (2) 条 9、25
1790、1795 24 条 51 cm (20 in) 間隔	3	3, 13, 22
DB44 24 条 56 cm (22 in) 間隔	3	3, 13, 22
DB58 32 条 56 cm (22 in) 間隔	5	3, 10, 17, 23, 30
DB60 24R30	5	3, 7, 13, 18, 22
DB60 36 条 51 cm (20 in) 間隔	5	3, 11, 19, 26, 34
DB60 47 条 38 cm (15 in) 間隔	5	フロントランク (1) 条 5、25、43 リアランク (2) 条 14、34
DB60 48 条 38 cm (15 in) 間隔	5	フロントランク (1) 条 5、25、43 リアランク (2) 条 14、34
DB60 72 条 51 cm (20 in) ツインロー	5	7, 20, 37, 54, 60
DB66 36 条 56 cm (22 in) 間隔	5	3, 11, 19, 26, 34
DB80 32 条 76 cm (30 in) 間隔	7	3, 7, 12, 17, 21, 26, 30
DB80 48 条 51 cm (20 in) 間隔	7	3, 10, 17, 25, 32, 39, 46
DB88 48 条 56 cm (22 in) 間隔	7	3, 10, 17, 25, 32, 39, 46
DB90 36 条 76 cm (30 in) 間隔	7	3, 8, 13, 19, 24, 29, 34
DB90 54 条 20 cm (7-7/8 in) 間隔	7	2, 11, 20, 28, 35, 44, 53
DB120 48 条 76 cm (30 in) 間隔	7	3, 10, 17, 25, 32, 39, 46

^aセンサーノードとダウンフォースセンサーの条位置は、必要に応じて工場取り付け位置から 1 条ユニット隣に移動できます。

WP29706,0000353-40-23JUL15

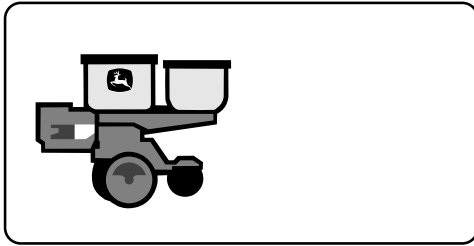
播種機概略 - ユーザー設定

[Planter at a Glance - User Settings (播種機概略 - ユーザー設定)] 画面では、自動スクロールが有効になっているときにどのモニター機能が表示されるかをオペレータが選択できます。



メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



スクリーンキャン

A67761—UN—16JUN10



Enter (入力)

H85801—UN—14JUN06

1. [Menu (メニュー)] >> [Planter (播種機)] >> [Screen Scan (画面スキャン)] ボタンを選択します。
2. [Screen Scan (画面スキャン)] ボタンを選択して 4 秒間押したままにします。
3. [Auto Scroll (自動スクロール)] が選択されたときに表示される、各ページのページの横にあるチェックボックスを選択します。
4. チェックボックスをオンにして、[Auto Scroll (自動スクロール)] を有効にします。
5. 各画面の遅延時間については、[Delay (遅延)] ボックスを選択します。値は秒単位で示されます。
6. 完了したら、[Enter (入力)] を押します。
7. 自動スクロールが有効な場合、[Screen Scan (画面スキャン)] ボタンを選択すると実行画面がスクロールします。スクロールを解除するには、いつでも [Screen Scan (画面スキャン)] ボタンを選択します。

OUO6064,00005C2-40-19APR21

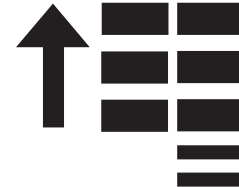
アラームと限度値の設定ページ

[Alarms and Limits Setup (アラームと限度値の設定)] 画面で、オペレータは各機能に対して注意とアラームを出すレベルを調整できます。

設定点空気圧式ダウンフォース制御の機械の場合、この画面で目標マージンを設定し、調整する必要があります。

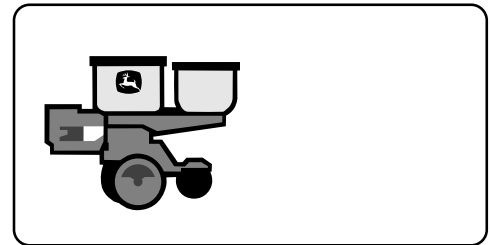
いずれかのモニター値がアラーム設定値を下回ると、棒グラフと数字表示の背景の色が赤に変化します。

いずれかのアラーム設定値のボックスに「0」を入力すると、その機能のアラームが無効になります。



メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



モニターボタン

A67768—UN—16JUN10

Alarms and Limits Setup

Singulation Alarm	92 %	A
Seed Spacing CV Alarm	0.35	B
Ride Quality Alarm	90 %	C
Step Value	5 (lb)	D
Active PDF Pause Timer	5 sec	E
High Margin Alarm	131 (lb) + 75 %	F
Target Margin	75 (lb)	G
Low Margin Alarm	37 (lb) - 50 %	H
		I

A73149—UN—19OCT11

- A : 単一化アラーム
B : 間隔 CV アラーム

C: 走行特質アラーム
D: ステップ値
E: アクティブ PDF 一時停止タイマー
F: 高マージンアラーム
G: 目標マージン
H: 低マージンアラーム
I: 入力

11. 完了したら、[Enter (入力)] (I) を選択します。

OUO6064.00005D3-40-19APR21

1. [Menu (メニュー)] >> [Planter (播種機)] ボタンを選択します。
2. 任意のボタンを選択して 4 秒間押し続けます。
3. [Singulation Alarm (単一化アラーム)] ボックス (A) を選択して、許容できる最小の単一化の割合を入力します。単一化アラーム設定の既定値は 92% です。

注記: 変動係数 (CV) は種子間隔の一貫性を表す値です。値が高いほど間隔の一貫性が低下しています。変動係数 (CV) の良好な範囲は 0.10 ~ 0.30 です。

4. [Spacing CV Alarm (間隔 CV アラーム)] ボックス (B) を選択して、許容できる最小の変動値の係数を入力します。間隔アラーム設定の既定値は 0.35 です。
5. [Ride Quality Alarm (走行特質アラーム)] ボックス (C) を選択して、許容できる最小の走行特質の割合を入力します。走行特質アラーム設定の既定値は 90% です。
6. [Step Value (ステップ値)] ボックス (D) を選択して、増減矢印を使用して空気圧式ダウンフォースを調整したときのダウンフォースの変化の増分値を入力します。増分は 1 ~ 50 の範囲内で設定できます。

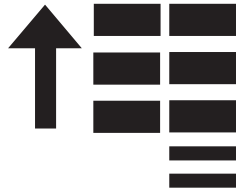
注記: アクティブ PDF 一時停止タイマーボックスは、アクティブ空気圧式ダウンフォースで制御される機械のみで使用できます。

7. [Active PDF Pause Timer (アクティブ PDF 一時停止タイマー)] ボックス (E) を選択して、メインの実行画面で [Pause (一時停止)] ボタンを押したときに、アクティブ PDF システムが無効になる時間の長さを設定します。
8. [High Margin Alarm (高マージンアラーム)] ボックス (F) を選択して、条ユニットダウンフォースマージンのハイレンジを入力します。既定のマージンアラーム設定は、目標マージンの上 75% です。
9. [Target Margin (目標マージン)] ボックス (G) を選択して、この画面から目標マージンを設定/調整します。アクティブ空気圧式ダウンフォースが装備されている場合は、目標マージンも実行ページで設定することができます。
10. [Low Margin Alarm (低マージンアラーム)] ボックス (H) を選択して、条ユニットダウンフォースマージンのローレンジを入力します。既定のマージンアラーム設定は、目標マージンの下 50% です。

播種量の構成

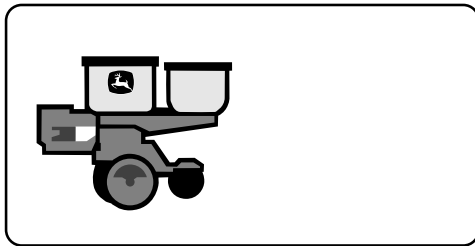
接地輪駆動式機械：目標種子密度と高低警告

重要：播種数と高低警告は可変速ドライブの機械では入力方法が異なります。このセクションの「VRD 機：メーター、農作物、ディスク、レート」の構成」を参照してください。



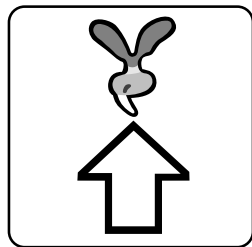
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



レートソフトキー

A59173—UN—29JAN07

1. **メニュー** >> **播種機ボタン** >> **Rates (レート)** ソフトキーを選択します。
2. **Crop Name** ドロップダウンボックスから、トウモロコシ、大豆、またはいずれかのカスタム農作物名を選択します。
3. **Edit Crop Name** ボタンを選択して、農作物名を変更します。
4. **Target Rate** 入力ボックスを選択し、値を入力します。
5. 高低警告限度値は、目標レートの上下のパーセンテージに自動的に設定されます。限度値を変更するには、**High Warning (高さ警告)** または **Low Warning (低さ警告)** 入力ボックスを選択し、新たな値を入力します。

注記：レートと警告の設定値は農作物名ごとに保存されます。

6. **Population Adjust** 入力ボックスを選択し、値を入力します。

注記：播種条の数のチェックボックスは、モニターが分割条型または2条型の機械用に設定されている場合のみ表示されます。（「セットアップ：初期システム設定」セクションの「フレームレイアウト、条レイアウト、ドライブ切断警告の設定」を参照してください。）

注記：すべての設定の更新を確実に行うために、ボックスにすでにチェックマークがある場合も、播種条のチェックボックスを確実に選択します。

7. 適切な播種条構成に対して **Rows Planting** チェックボックスをオンにします。

画面領域情報

Planter Rates：播種機レート

Crop Name：農作物名

Corn：トウモロコシ

Soybeans：大豆

Custom：カスタム

Edit Crop Name：農作物名の編集

Target Rate：目標量

High Warning：高度の警告

Low Warning：低度の警告

Population Adjust：播種数の調節

Rows Planting：播種条

Avg. Spacing：平均間隔

Seeds：種子

ac：エーカー

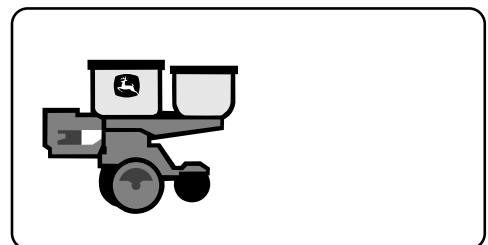
OUC6064,000037F-40-01MAR13

VRD 機：メーター、農作物、ディスク、レートの構成



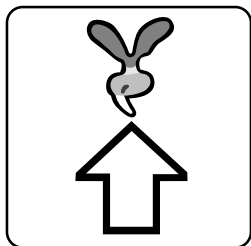
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



レートソフトキー

A59173—UN—29JAN07

1. **メニュー >> 播種機ボタン >> Rates (レート) ソフトキー**を選択します。
2. **Crop Name** ドロップダウンボックスから、トウモロコシ、大豆、またはいずれかのカスタム農作物名を選択します。
3. **Edit Crop Name** ボタンを選択して、農作物名を変更します。
4. **Show Rates** ボタンを選択します。
5. **Change Rates** ボタンを選択します。
6. 各モーターに異なるレートを設定する場合は、**Motor** ドロップダウンボックスを選択してレートを割り当てるモーターを選択します。

注記： 各モーターは、選択したレートごとにレートを設定する必要があります。

7. **Rate** ドロップダウンボックスを選択し、種子密度を割り当てるレートを選択します。
8. **Target** 入力ボックスを選択し、選択したレートに対する目標種子密度を入力します。 高低警告播種数 (警告) は、目標レートの上下のパーセンテージに自動的に設定される。 **High (高)** と **Low (低)** 入力ボックスを選択して、警告限度値を手動で調節します。

重要： 可変速駆動は、少なくとも1つの目標レートが定義され、オンになっていなければ動作しません。

注記： レート 6 は地図ベースの播種プランに使用します。 コントローラから播種プランを使用できるようにするには、レート 6 のドロップダウンボックスで「On」を選択し、実行スクリーンで Rx レートを選択します。 選択すると、実行ページには「Target Seeds per Area (面積あたりの目標種子数)」アイコンの近くに小さな Rx インジケータが表示されます。

9. 実行ページでレートを見るには、**On - Off** ドロップダウンボックスから **ON** を選択します。
10. **Enter** ボタンを選択します。
11. スクリーン下部に表示される平均間隔は、条幅と、モニターに入力した目標とする種子密度に基づいて計算した播種の距離です。

12. Use One Rate for All Motors (すべてのモーターに同じレートを使用)

- このチェックボックスをオンにすると、すべてのモーターで同じレートを使用できます。
- このチェックボックスをオフのままにすると、モーターごとに異なるレートが使用されます。

13. Disk Type (ディスクタイプ) ドロップダウンボックスを選択する。

- 播種機が **mechanical meters (機械式メーター)** 用に設定されている場合は、プレートなしのメーターの選択が現れる。 機械に実装されているプレートなしメーターを選択する。

注記： カスタムプレートなしが選択されている場合は、**Seeds per Rev.** 入力ボックスを選択して値を入力してください。

- 播種機が **vacuum (真空)** 用に設定されている場合は、真空ディスクのタイプが現れる。 メーターに取り付けられているディスクタイプを選択します。

注記： **Custom Vacuum (カスタム真空)** が選択されている場合は、**Holes Per Disk (ディスクあたりの穴の数)** 入力ボックスを選択して値を入力してください。

14. Seed Disk ドロップダウンボックスを選択し、使用する真空ディスクを選択します。

15. Population Adjust 入力ボックスを選択し、値を入力します。

注記： 播種条の数のチェックボックスは、モニターが分割条型または 2 条型の機械用に設定されている場合のみ表示されます。 (「セットアップ：初期システム設定」セクションの「フレームレイアウト、条レイアウト、ドライブ切断警告の設定」を参照してください。)

注記： すべての設定の更新を確実に行うために、ボックスにすでにチェックマークがある場合も、播種条のチェックボックスを確実に選択します。

16. 適切な播種条構成に対して Rows Planting チェックボックスをオンにします。

注記： 高い、または低い範囲のチェックボックスは、モニターが 2 条型の機械用に設定されている場合のみ表示されます。 (「セットアップ：初期システム設定」セクションの「フレームレイアウト、条レイアウト、ドライブ切断警告の設定」を参照してください。)

17. 高い、または低い設定用に Drive Range チェックボックスを選択します。

画面領域情報

Planter Rates : 播種機レート
Crop Name : 農作物名
Corn : トウモロコシ
Soybeans : 大豆
Custom : カスタム
Edit Crop Name : 農作物名の編集
Show Rates : レートを表示
Seeds/ac : 種子数 / エーカー
Target Population : 目標種子密度
Rate : レート
Motor : モーター
Change Rates : レートの変更
On : オン
Off : オフ
Target : 目標
High : 高
Low : 低
Avg. Spacing : 平均間隔
Use One Rate for All Motors : すべてのモーターに同じレートを使用

Disk Type : ディスクタイプ
Sweet Corn : スイートコーン
Cotton : 綿
Sorghum : ソルガム
Sunflower : ヒマワリ
Edible Beans : 食用大豆
Peanuts : ピーナツ
Sugar Beets : 砂糖大根
Custom Vacuum : カスタム真空
Holes Per Disk : ディスクあたりの穴の数
Finger Pick-Up : フィンガーピックアップ
Radial Bean : ラジアルビーン
Custom Plateless : カスタムプレートなし
Seeds per Rev. : 1 回転あたりの種子数
Seed Disk : 種子ディスク
Population Adjust : 種子密度の調節
Rows Planting : 播種条
Drive Range : 駆動レンジ

OUO6064,0000380-40-01MAR13

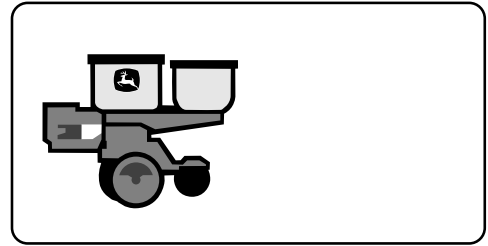
種子密度の調節 (PA)

重要 : 播種数調節使用前に、種子メーターが適切に調節、動作し、畑での播種数チェックになっているようにしてください。



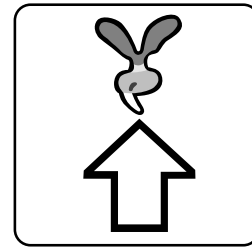
メニュー

A59325—UN—19FEB07



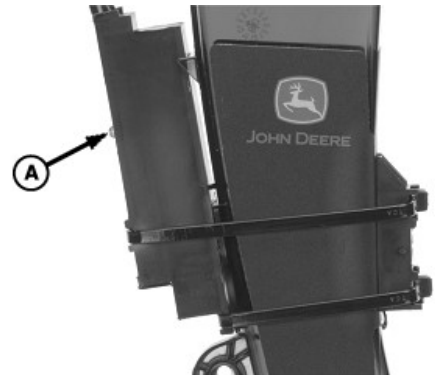
A59551—UN—08MAR07

播種機ボタン



A59173—UN—29JAN07

レートソフトキー



A61237—UN—30OCT07

A : センサー LED

PA (播種数調節) は高い播種数で種を播く場合、また小さな種を播く場合に有用です。こうした 2 つの条件下ではセンサーの検出する種子数が実際よりも少なくなることがあります。検出にもれた種子の分を調節するため、補正係数を計算してモニターに入れ、表示された播種数を調節する必要があります。

PA はオペレータが計算してモニターに入力する補正係数です。センサーの検出数は表示前にこの補正係数を掛けられます。PA が 1.00 の場合は実際のセンサーの検出数が表示されます。PA が 2.00 の場合は実際のセンサーの検出数が 2 倍になって表示されます。

正しい PA 補正係数の決定には畑での播種数チェックが欠かせません。

農作物、種子の種類、播種数を変更する場合には、必ず播種数調節係数を 1.00 に戻してください。必要な場合にのみ新たな PA 係数を計算してください。

例 :

180,000 個の種子を播いた時に 160,000 個の種子数が表示された場合、180,000 を 160,000 で割って PA 値を求めます ($180,000 \div 160,000 = 1.13$)。PA 値 1.13 をモニターに入力します。モニターは検出した種子数に

播種量の構成

1.13 を掛けて、調整された種子密度の 180,000 を表示します。

1. **メニュー >> 播種機ボタン >> Rates (レート)** ソフトキーを選択します。

注記：PA の初期値は常に 1.0 です。AccuCount™ 種子チューブセンサー使用時は、大豆には 1.0 以外の PA 値は不要です。AccuCount™ センサーは、センサーハウジング外側の赤い LED (A) で識別できます。

2. **Population Adjust (種子密度の調整)** 入力ボックスを選択します。

3. 計算値を入力します。入力許容値は 0.1 から 2.5。

4. 畑での播種数チェック

画面領域情報

Planter Rates : 播種機レート

バリアブルレートドライブの種子密度レート (8 km/h (5 mph) 対地速度)								
ローレンジ = 大径スプロケット ハイレンジ = 短直径スプロケット								
ディスクのセル数	1 条型の種子密度 (種子数 / エーカー)				2 条型の種子密度 (種子数 / エーカー)			
	ローレンジ		ハイレンジ		ローレンジ		ハイレンジ	
	最小	最大	最小	最大	最小	最大	最小	最大
30	8000	37 000	21 000	98 000	16 000	74 000	42 000	196 000
40	11 000	49 000	27 000	131 000	22 000	98 000	54 000	262 000
45	12 000	55 000	31 000	147 000	24 000	110 000	62 000	294 000
48	13 000	59 000	33 000	157 000	26 000	118 000	66 000	314 000
50	13 000	61 000	34 000	164 000	26 000	122 000	68 000	328 000
64	17 000	78 000	43 000	210 000	34 000	156 000	86 000	420 000
90	23 000	111 000	61 000	295 000	46 000	222 000	122 000	590 000
108	28 000	133 000	73 000	355 000	56 000	266 000	146 000	710 000
ローレンジおよびハイレンジスプロケットによって生成される種子密度は、所定の対地速度と部分的に重なります。								
対地速度が 8 km/h (5 mph) 以下の場合、または目標種子密度が表に示されるローレンジレート内の場合、低速モーターの警告が出ないように、ローレンジスプロケットを使用してください。								

Population Adjust : 播種数の調節

Crop Name : 農作物名

Target Rate : 目標量

High Warning : 高度の警告

Low Warning : 低度の警告

Seeds : 種子

ac : エーカー

ha : ヘクタール

OUO6064,00001F6-40-01JUL10

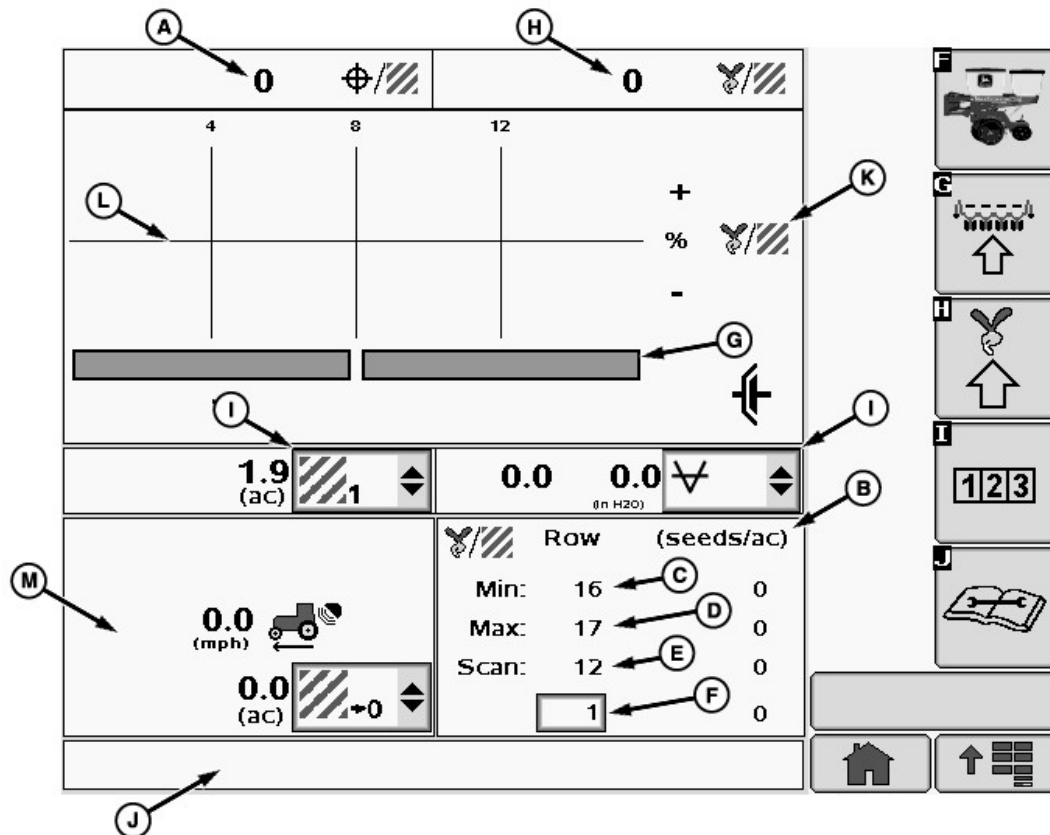
ハイ / ロードライ布伦ジ (中間スプロケット付きツインロー機)

バリアブルレートドライブ機のみ： 種子密度と種子ディスクの選択に応じて、バリアブルレートドライブスプロケットを校正します。次の表を参照してください。

OUO6064,00003E6-40-16SEP14

SeedStar™ 2 メイン実行画面

対地駆動機械



A67777—UN—17JUN10

- A : 目標とする播種数レート
- B : エリア当たりの種子数
- C : 最小付きの条
- D : 最大付きの条
- E : スキャンされた条番号
- F : 選択された条
- G : 駆動表示器

播種機のメイン実行スクリーンは播種機の全ての重要な機能をモニターし、播種中は常にディスプレイに表示されています。メイン実行スクリーンは図示のようなフルスクリーンで、ハーフスクリーンモードで、またはハーフページ播種機概要モードで見ることができます。このセクションの HALF SCREEN LAYOUT (ハーフスクリーンのレイアウト) 参照してください。

メニューボタン >> 播種機ボタン >> メインソフトキーを選択します。

- (A) 目標播種レート (エリア当たりの種子数)
- (B) アクティブスキャン条のエリア当たりの種子数 (スキャンモード)
- (C) アクティブスキャン条 (スキャンモード)
- (D) 最小播種数を供給している条番号
- (E) 最大播種数を供給している条番号
- (F) 選択された条

- H : エリアカウンター
- I : リストボックス
- J : 播種機注意事項
- K : 播種機概要
- L : 目標播種数バー
- M : カウンターと速度

(G) 駆動ステータスバー メーター駆動がアクティブかアクティブでないかを示す。ステータスバーは播種機の駆動セクションの数に分割されています。緑はアクティブを意味します。灰色はアクティブではありません。切断が選択されている場合は、その駆動セクションに対する緑のバーは灰色になります。切断された条で播種数がゼロになった場合は、メーター駆動は停止し、播種数バーは赤くなります。切断された駆動セクションでの全ての条で毎秒 2 つを超す種子が供給された場合に、このステータスバーは再度緑になり、Planter-At-A-Glance (播種機概要) の播種数バーはアクティブになります。

(H) 機械全体を通しての平均播種数 (エリア当たりの種子数)

(I) リストのボックスはオペレータが表示するように選択できる機能オプションを提示します。

(J) 播種機注意事項

(K) Planter-At-A-Glance (播種機概要) スクリーンエリア

(L) 目標種子密度バー：播種のアラーム設定値を上回る、または下回る場合、バーはオレンジ色に変わります。種まきをしていないときはバーは赤くなります。

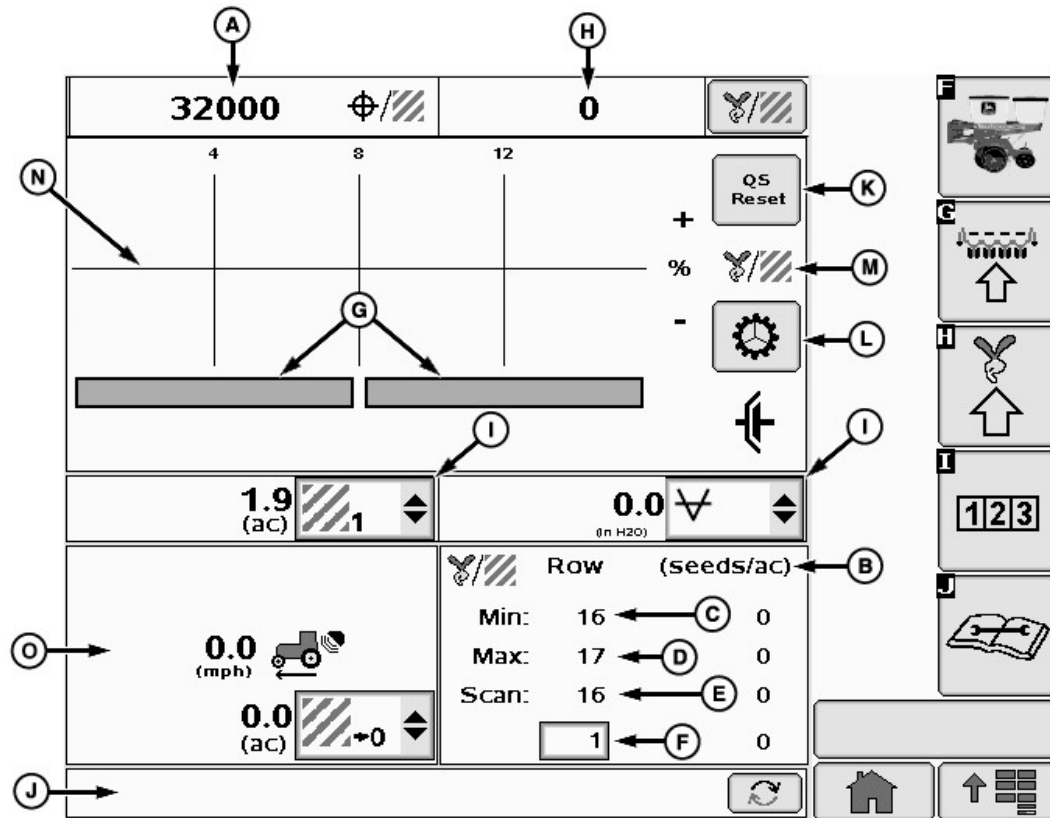
(M) カウンターと速度はスクリーンの下部に表示されます。

播種機概要のバーグラフ：中央の線は目標種子密度です。条がアラームの上下限に近づくと、その条のバーはオレンジ色になり、テキストメッセージと共にアラーム音が発せられます。ある条が種子数毎秒 2 個未

満になると、このバーは赤になり、条失敗の警告が発せられます。対地速度が 2 mph (3.2 km/hr) 未満になると、播種機モニターは種子密度を計算しません。このような条件では、Field Doc™ の適用作業範囲マップは作成されません。グラフの上部はプログラムされた上限値です。グラフの下部はプログラムされた下限値です。「設定種子レート」セクション参照してください。

WP29706,0000373-40-08JUN12

可変速ドライブの機械



A67786—UN—18JUN10

- A : 目標とする播種数レート
 B : エリア当たりの種子数
 C : 最小付きの条
 D : 最大付きの条
 E : スキャンされた条番号
 F : 選択された条
 G : 駆動表示器
 H : 平均播種数

- I : リストボックス
 J : 播種機注意事項
 K : クイックスタートボタン
 L : 回転種子メーターボタン
 M : 播種機概要
 N : 播種数バー
 O : カウンターと速度

メニューボタン >> 播種機ボタン >> メインソフトキーを選択します。

(A) 目標播種レート (エリア当たりの種子数) 複数の可変速モーターが異なるレートで供給する場合、このバーは分割されています。

(B) アクティブスキャン条のエリア当たりの種子数 (スキャンモード)

(C) アクティブスキャン条 (スキャンモード)

(D) 最小播種数を供給している条番号

(E) 最大播種数を供給している条番号

(F) 選択された条

(G) 駆動ステータスバー メーター駆動がアクティブかアクティブでないかを示す。ステータスバーは播種機の駆動セクションの数に分割されています。緑はアクティブを意味します。灰色はアクティブではありません。切断を選択した場合、その駆動セクションに対する緑のバーは灰色になり、メーター駆動は停止し、切

断した条で播種数がゼロになると播種数バーは赤くなります。切断された駆動セクションのすべての条で毎秒 2 個より多くの種子が供給されるまでは、このステータスバーは再度緑にならず、播種機概要の播種数バーはアクティブになりません。

(H) 機械全体を通しての平均播種数 (エリア当たりの種子数)

(I) リストのボックスはオペレータが表示するように選択できる機能オプションを提示します。

(J) 播種機注意事項

(K) クイックスタートをオンにするとクイックスタートボタンが現れます。

(L) 種子回転メーターボタン

(M) 播種機概要スクリーンエリア

(N) 種子密度バー：播種のアラーム設定値を上回る、または下回る場合はオレンジ色。種まきをしていないときは赤くなります。

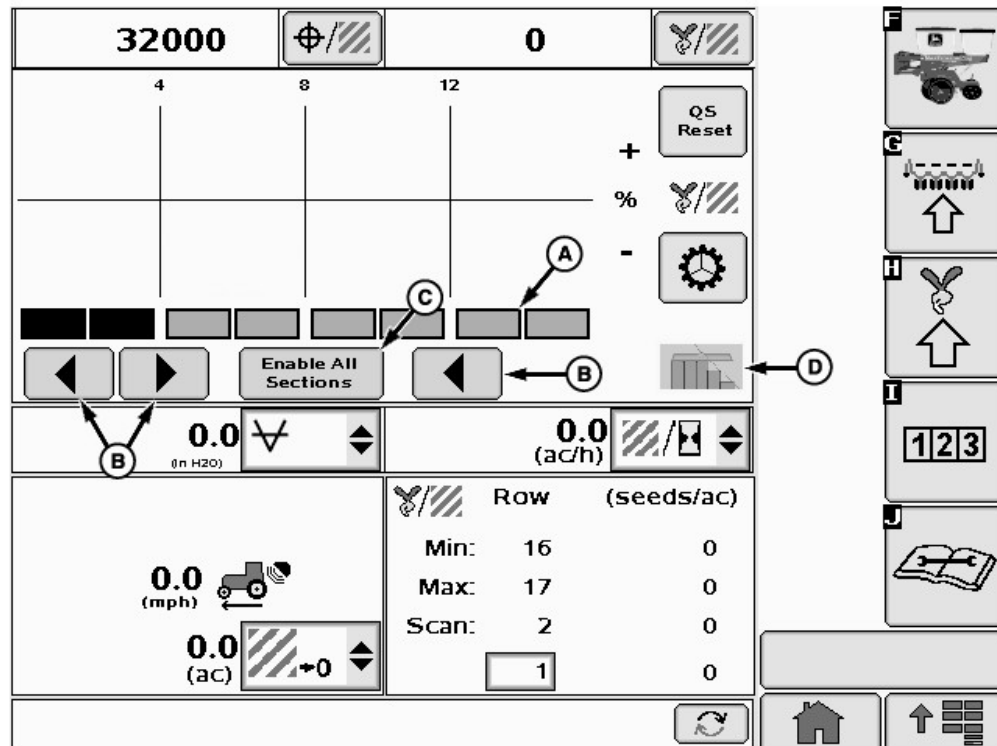
(O) カウンターと速度はスクリーンの下部に表示されます。

播種機概要のバーグラフ：中央の線は目標種子密度です。条が上下限に近づくと、その条のバーはオレンジ色になり、テキストメッセージと共にアラーム音が発せられます。ある条が種子数毎秒 2 個未満になると、このバーは赤になり、条失敗の警告が発せられます。

対地速度が 2 mph (3.2 km/hr) 未満になると、播種機モニターは種子密度を計算しません。このような条件では、Field Doc™ の適用作業範囲マップは作成されません。グラフの上部はプログラムされた上限値です。グラフの下部はプログラムされた下限値です。

WP29706,0000374-40-08JUN12

RowCommand™ 付きの機械



A67788—UN—30JUN10

A : 駆動インジケータ

B : コマンドボタン

インジケータ (A) は個々の RowCommand™ セクションのアクティビティを示します。

ボタン (B) を選択すると、播種機の外側から始めて手動でセクションがオン、オフになります。ボタン (C) を選択すると、すべてのセクションが有効になります。セクションコントロールアイコン (D) は、John Deere Section Control™ で制御されるセクションを示します。

C : 全てオンボタン

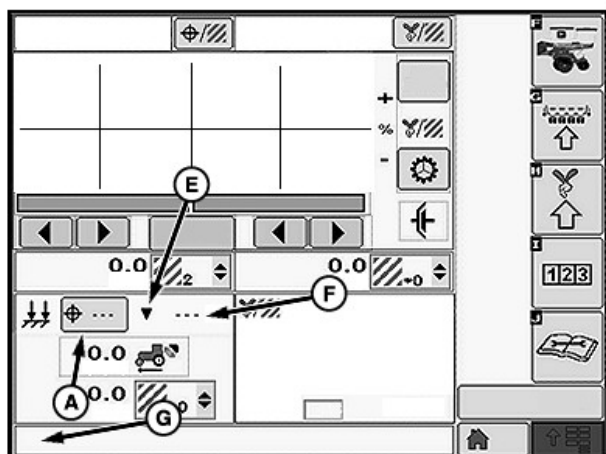
D : セクションコントロールアイコン (装備されている場合)

注記：多くの RowCommand™ クラッチを同時に入ると (メーターは切断)、オルタネータ出力が限られているためにトラクターの「Low Voltage (低電圧)」の警告が発せられることがあります。この場合電気負荷を減らすか、エンジンの回転数を上げてください。

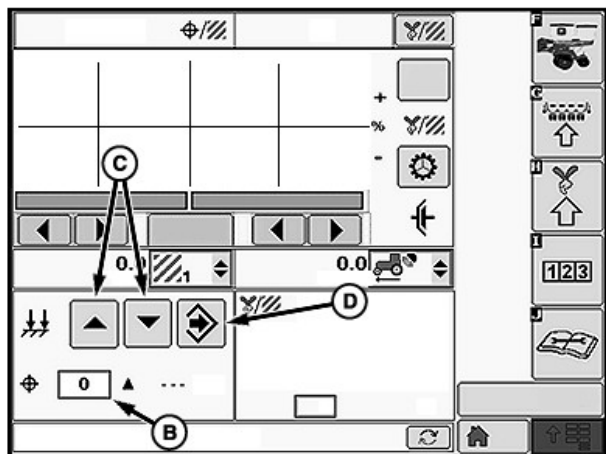
RowCommand™ インジケータ (A)	
表示器の色	RowCommand™ アクティビティ
緑	セクションはアクティブで、システムは検出している。(メーター入り)
黒	セクションはオペレータが矢印か半幅切断スイッチを使用して手動で非アクティブにした。
黒枠付きで中立	John Deere Section Control™ の指示により無効になるセクション
不可視	セクションが応答していない。条の播種は続行されるが、セクションを RowCommand™ では制御できない。警告がオペレータに不具合を知らせる。

OUO6064,000064F-40-10NOV11

単一設定点目標下向き力の設定



A72548—UN—15SEP11



A72549—UN—15SEP11

- A : 目標とする下向き力ボタン
 B : 目標下向き力入力ボックス
 C : 増減矢印
 D : Enter
 E : インジケーター矢印
 F : 実際の下向き力
 G : 警告メッセージエリア

目標とする下向き力の設定

目標下向き力ボタン (A) を選択して、目標下向き力入力スクリーンを開きます。

目標下向き力入力ボックス (B) または増減矢印 (C) を使用して、目標条ユニット下向き力を設定します。

完了したら Enter (D) を選択します。

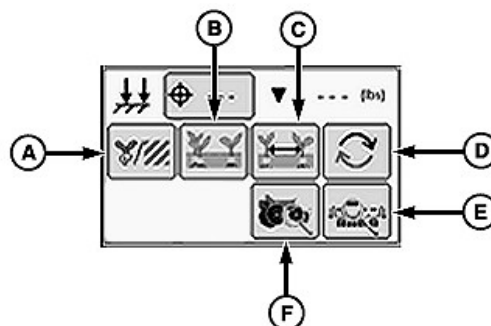
インジケーターの矢印 (E) がシステムが空気圧式下向き力の圧力を増減していることを目で見分けるように表示します。

実際の下向き力 (F) は指定した時間間隔で確認され、目標下向き力に合わせる必要がある場合は自動的に調整されます。実際の下向き力 (F) が許容外のレートで目標値を下回ると、「Check pneumatic down force for leaks (空気圧式下向き力の漏れを確認してください)」という警告が警告メッセージエリア (G) に表示されま

す。漏れの重大度に応じて、実際の下向き力値 (F) がオレンジ色または赤色にハイライトされます。

OUO6064,00005C7-40-10NOV11

ナビゲーションボタン



A109636—UN—22APR21

ナビゲーションボタン

- A : 種子密度ボタン
 B : 種子単一化ボタン
 C : 種子間隔 CV ボタン
 D : 画面スキャンボタン
 E : 播種機詳細ボタン
 F : 条詳細ボタン

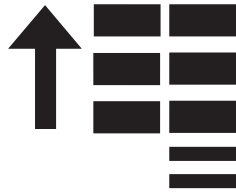
ナビゲーションボタンで [Planter-at-Glance (播種機概略)] 画面エリアの表示を切り替えます。

機能がアラーム限度に近づく場合、ナビゲーションボタンはオレンジ色に変わり、機能がアラーム限度を超えると赤色に変わります。機能ボタンを選択して詳細情報を表示します。アラームの限度を調整して応答を最適化します。「SeedStar™ 2 初期システム設定」セクションの [Alarms and Limits Setup (アラームと限度値の設定)] ページを参照してください。

- 種子密度 (A) ボタン (このセクションの「種子密度」を参照。)
- 種子単一化 (B) ボタン (このセクションの「種子単一化」を参照。)
- 種子間隔 CV (C) ボタン (このセクションの「種子間隔変動係数」を参照。)
- 画面スキャン (D) ボタン：自動画面スキャンを実行します。
- 播種機詳細 (E) ボタン (このセクションの「播種機詳細」を参照。)
- 条詳細 (F) ボタン (このセクションの「条詳細」を参照。)

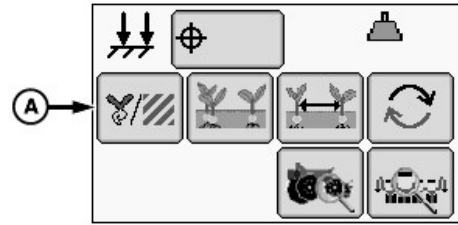
OUO6074,00011DF-40-23APR21

種子密度



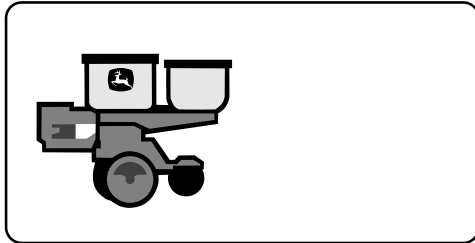
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種数ボタン

A109637—UN—22APR21



播種機ボタン

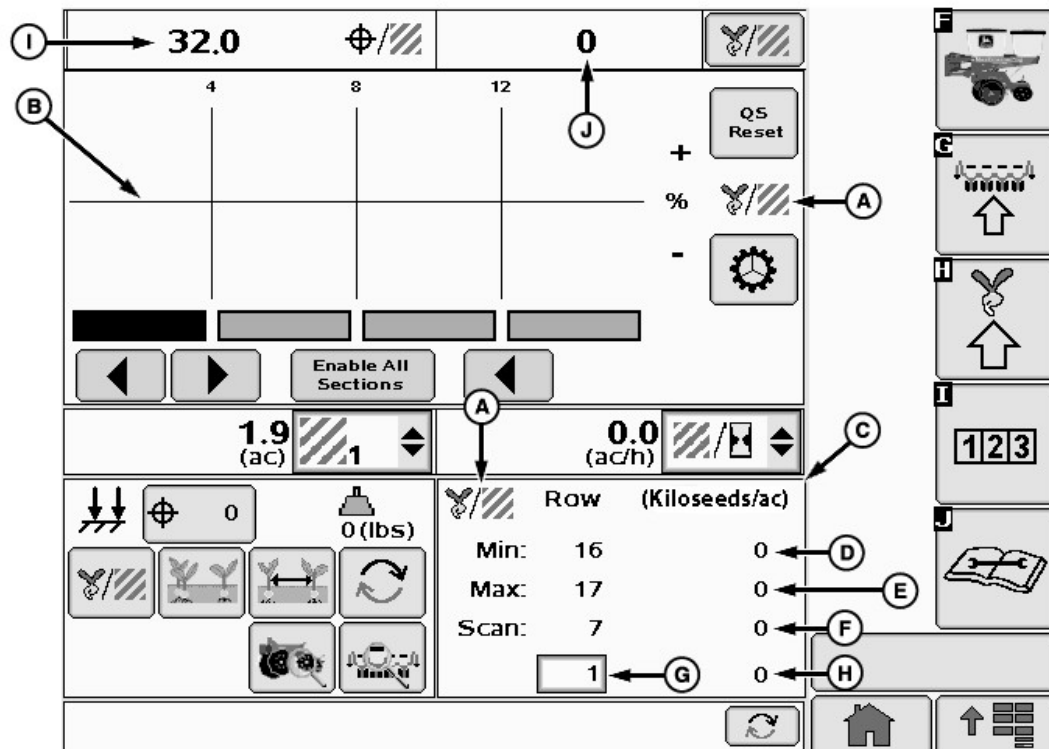
A59551—UN—08MAR07

A : 種子密度ボタン

[Menu (メニュー)] >> [Planter (播種機)] >> [Seed Population (種子密度)] ボタン (A) を選択します。

注記： 種子密度は、すべてキロシード (千粒) 単位で表示されます。32,500 粒の播種量は、ディスプレイに 32.5 キロシードと表示されます。

[Seed Population (種子密度)] 画面は、播種量情報を表示します。播種量を計算するために、播種機メイン 1 (PM1) コントロールユニットは種子センサー、トラクターの速度情報源、および作業機幅からのデータを使用します。



A109638—UN—22APR21

- A : 種子密度アイコン
- B : 目標種子密度グラフ
- C : 種子密度詳細
- D : 最小条 (種子密度)

- E : 最大条 (種子密度)
- F : スキャン条 (種子密度)
- G : 入力ボックス (条番号)
- H : 特定条 (種子密度)

I: 目標種子密度 (千粒単位)

注記: ユーザー環境設定の目標、上限、下限の種子密度設定を行います。(「播種量設定」セクションを参照)

目標種子密度グラフ (B) は、目標種子密度と種子密度上限/下限の割合の差を示します。中央の線は目標種子密度です。グラフの上部はアラーム上限値です。グラフの下部はアラーム下限値です。条が上限または下限アラーム限度に近づくと、種子密度は限度のほぼ 100% になっています。その条のバーがオレンジ色に変わると、警報音が鳴り、テキストメッセージが表示されます。

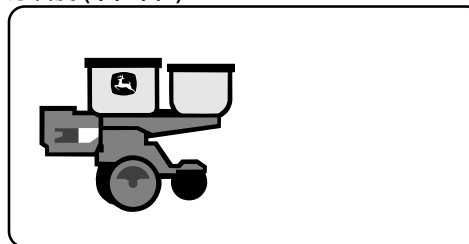
注記: Field Doc™ 対象範囲マップは、これらの条件の中には作成されません。

ある条が種子数毎秒 2 個未満になると、このバーは赤になり、条失敗の警告が発せられます。対地速度が時速 2 mph (3.2 km/h) を下回る場合、種子密度は監視されません。

特定の条に関する情報が含まれるのは、種子密度詳細 (C) エリアです。最低および最高の種子密度を持つ 2 つの条は、最小条 (D) と最大条 (E) です。連続スキャンは、スキャンされた各条 (F) の種子密度を示します。特定の条 (H) の種子密度を表示するには、入力ボックス (G) に条番号を入力します。

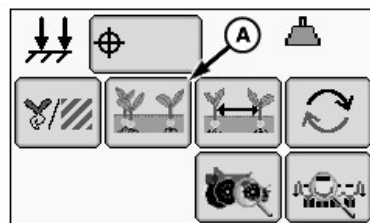
OUO6074,00011E0-40-20APR21

J: 平均種子密度 (千粒単位)



A59551—UN—08MAR07

播種機ボタン



A109639—UN—22APR21

種子単一化ボタン

A: 種子単一化ボタン

注記: この機能は、48 条以上の播種機では利用できません。

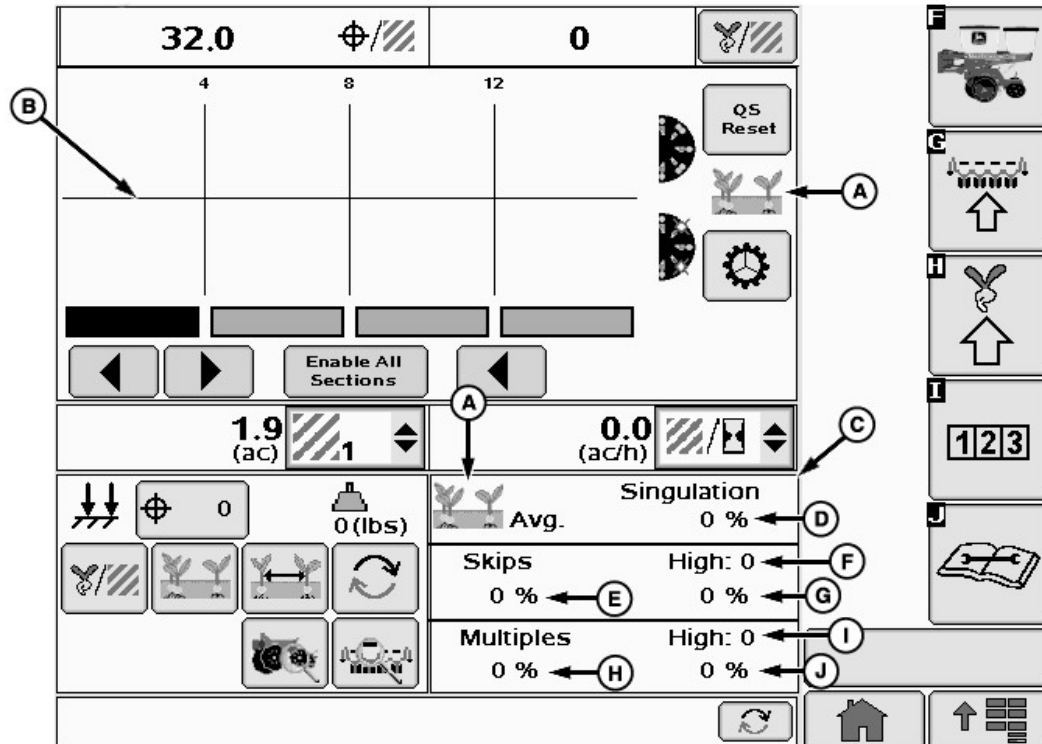
[Menu (メニュー)] >> [Planter (播種機)] >> [Seed Singulation (種子単一化)] ボタン (A) を選択します。

種子シンギュレーション



メニュー

A59325—UN—19FEB07



A109640—UN—22APR21

- A: 種子単一化アイコン
 B: 種子単一化グラフ
 C: 単一化詳細画面
 D: 単一化率 (播種機)
 E: 欠粒率 (播種機)

注記: 種子センサーで単一化が検出されているため、現れる作物とセンサー読み値との間で変動がある可能性があります。畝における種子の転がりと跳ね返り (対地速度を出しすぎのときによく見られる) により、モニターで示されるよりも種子間隔の一貫性が下がります。

オペレータは [Seed Singulation (種子単一化)] 画面で各種子メーターのメーターの単一化動作情報を確認できます。欠粒または複数播種を判定するために、播種機メイン 1 (PM1) コントロールユニットはセンサーで種子ごとのタイミングを測定します。

種子単一化グラフ (B) は、複数播種および欠粒の割合を示します。中央の線は、完全な単一化 (欠粒なし、複数播種なし) です。

グラフのバーが中央の線より上にある場合、2 粒播種の割合が多くなっていることを示します。グラフのバーが中央の線より下にある場合、欠粒の割合が多くなっていることを示します。適切に調整されていないメーターに 2 粒播種と欠粒の両方がある場合は、グラフのバーは中心線の上下両方に表示されます。

単一化性能を改善するには、播種中の作物に適した種子ディスクを選択し、真空レベルを調整し、ダブルエリミネータ (2 粒防止) を調整し (使用している場合)、適量のメーター潤滑剤を使用してください。メーター

- F: 条番号 (欠粒が最高)
 G: 欠粒率 (高い条)
 H: 複数播種率 (播種機)
 I: 条番号 (複数播種が最高)
 J: 複数播種率 (高い条)

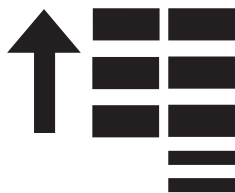
の調整と推奨事項はお使いのレート表と設定マニュアルを参照してください。

単一化詳細 (C) 画面には、棒グラフに関連する特定の情報が表示されます。

- 単一化率 (D) は、すべての条の平均です。完全な単一化は 100% です。
- 欠粒率 (E) は、すべての条の平均です。
- 欠粒 (G) の割合が最も高い条の番号 (F) が表示されます。
- 複数播種率 (H) は、すべての条の平均です。
- 複数播種 (J) の割合が最も高い条の番号 (I) が表示されます。

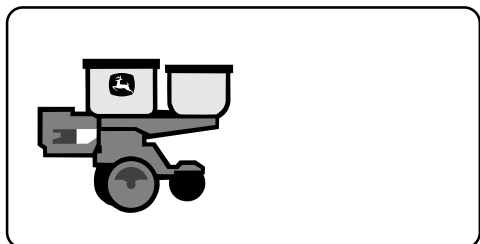
OUO6074.00011E1-40-20APR21

種子間隔変動係数



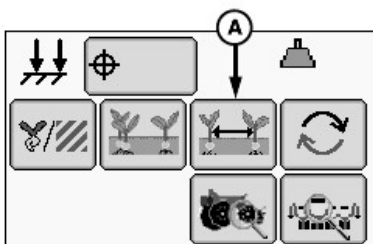
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



変動係数ボタン

A109641—UN—22APR21

A : 変動係数ボタン

注記：この機能は、48 条以上の播種機では利用できません。

変動係数 (CV) の測定値は、時速 13 km (8 mph) 走行時に、目標とする播種量が毎秒 40 粒未満の場合にのみ使用できます。たとえば、76 cm 条で 148,250 粒/ヘクタールを超える目標播種量 (30 インチ条では 60,000 粒/エーカー) は表示されません。13 kph (8 mph) で 40 粒/秒以上の目標播種量は、CV 値ではなくダッシュ (-) を表示します。

[Menu (メニュー)] >> [Planter (播種機)] >> [Coefficient of Variation (変動係数)] ボタンを選択します。

変動係数 (CV) は、センサーの読み値に基づいて種子間隔の一貫性を表す値です。種子間隔の変動係数は、種子間隔の変動と平均種子間隔の計算差です。変動係数は 10 進数で表され、小さい数ほど種子間隔がより安定していることを示します。[Coefficient of Variation (変動係数)] 画面は、種子間隔に関する動作情報を示します。

播種機メイン 1 (PM1) コントロールユニットは、種子センサーで検出された種子間のタイミングの一貫性を測定します。種子タイミングを使用して、種子間隔の変動係数 (CV) を計算します。



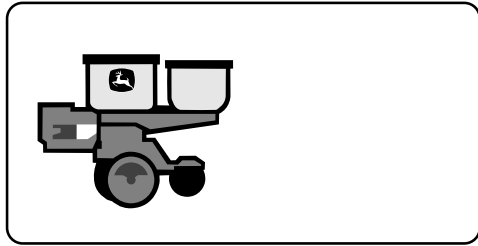
- F: 条番号 (欠粒が最高)
G: 欠粒率 (高い条)
H: 複数播種率 (播種機)
I: 条番号 (複数播種が最高)
J: 複数播種率 (高い条)

注記： CV 測定値は種子センサーで測定されるため、現れる作物とセンサー読み値の間で変動がある可能性があります。畝における種子の転がりと跳ね返り（対地速度を出しすぎのときによく見られる）により、モニターで示されるよりも種子間隔の一貫性が下がります。

- OUO6074,00011E2-40-22APR21

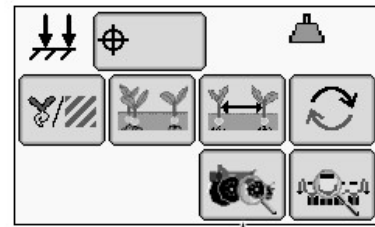
A large black arrow pointing upwards, positioned to the left of a grid of black rectangles. The grid consists of three rows of two rectangles each, with two additional single rectangles centered below the third row.

種子間隔の全体的な動作を向上させるために、種子メーターが正しく調整され、正しく作動していることを確認してください。種子メーターのすべての設定を確認し、条ユニットのダウンフォースを調整し、覆土輪の力を調整します。必要に応じて、対地速度を下げます。



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



条詳細ボタン

A109643—UN—22APR21

A : 条詳細ボタン

[Menu (メニュー)] >> [Planter (播種機)] >> [Row Detail (条詳細)] ボタンを選択します。

Planter - Totals

Row Details	
	← A
Row	1 ← B
Population	0 (Kiloseeds/ac) ← C
Singulation	0 % ← D
Multiples	0 % ← E
Skips	0 % ← F
Seed Spacing CV	0.00 ← G
Average Spacing	0.0 (in) ← H
← I	

A109644—UN—22APR21

A : 次の条
B : 条入力ボックス
C : 種子密度
D : 単一化
E : 複粒

F : 欠粒
G : 種子間隔変動係数
H : 平均間隔
I : メイン画面に戻る

この画面には、選択した条のアクティブな植え付けデータが表示されます。条ごとに進むには、「次の条」(A) ボタンを選択します。特定の条を表示するには、列入力 (B) ボックスを選択して、条番号を入力します。

種子密度 (C) がキロシード (千粒) 単位で表示されます。32,500 の播種量は、ディスプレイに 32.5 キロシードと表示されます。

単一化 (D) には、単一粒の割合が表示されます。完全な単一化は 100% です。

複数播種 (E) には、複数粒の割合が表示されます。

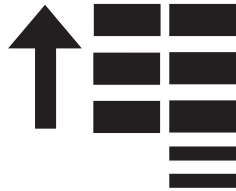
欠粒 (F) には、欠粒の割合が表示されます。

種子間隔変動係数 (G) には、間隔の一貫性を示す値が表示されます。

平均間隔 (H) には、種子間の平均距離が表示されます。

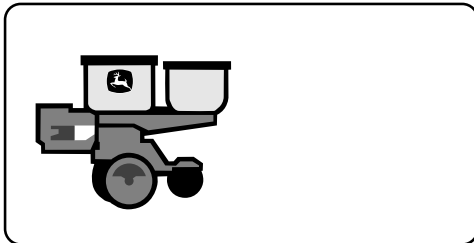
OUO6074,00011E3-40-22APR21

播種機詳細



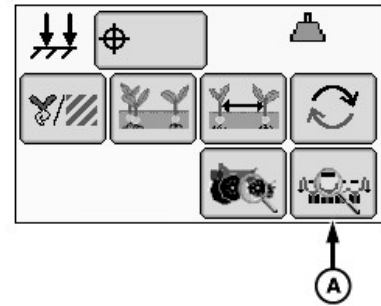
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



A109645—UN—22APR21

播種機詳細ページボタン

A : 播種機詳細ページボタン

[Menu (メニュー)] >> [Planter (播種機)] >> [Planter Detail Page (播種機詳細ページ)] ボタンを選択します。



- 入力ボックス (D) に入力された条の種子密度。

種子単一化 (F) 領域には、次の情報が表示されます。

- 単一化率は、すべての条の平均です。
- 欠粒率は、すべての条の平均です。
- 欠粒の割合が最も高い条の番号です。
- 複数播種率は、すべての条の平均です。
- 複数播種の割合が最も高い条の番号です。

セクションコントロール (G) には、次の情報とオプションが表示されます。

- アクティブな/無効化された条またはセクション。
- 無効な条。
- [Manual control (手動制御)] (H) ボタン。

空気圧式ダウンフォース (I) には、次の情報とオプションが表示されます。

- 70-14

- ステップ増加 (J) ボタンを押すと、ダウンフォースの設定中に入力した量でダウンフォースが増加します。
- ステップ減少 (K) ボタンを押すと、ダウンフォースの設定中に入力した量までダウンフォースが減少します。
- 空気圧式ダウンフォース目標入力ボックス
- 実際の空気圧式ダウンフォース出力フィールド

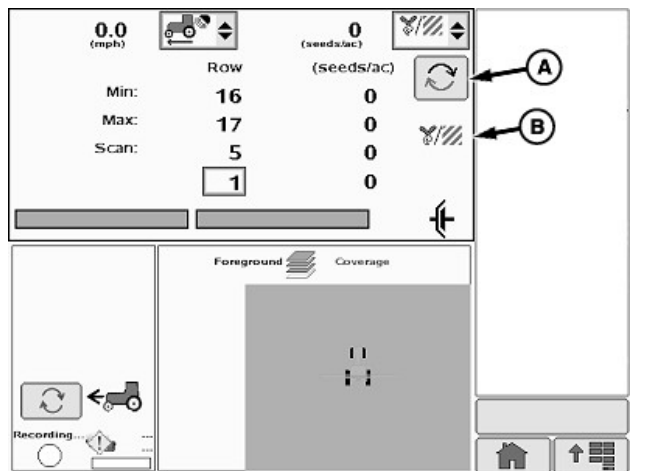
入力ボックスを選択し、空気圧式ダウンフォース目標 (L) を入力します。

OUO6074,00011E4-40-23APR21

ハーフスクリーンのレイアウト

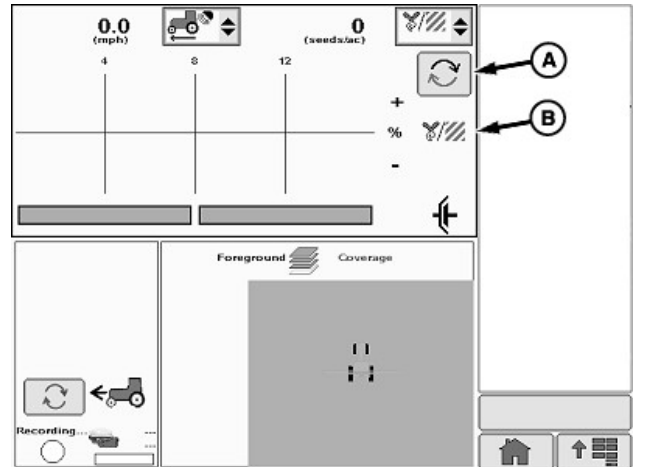
注記：ハーフスクリーンのレイアウトと複数のホームページは、John Deere™ SeedStar™ 2 モニターを John Deere™ Greenstar™ ディスプレイと共に使用する場合にのみ使用できます。

注記：半幅スクリーンレイアウトは、レイアウトマネージャで設定する必要があります。



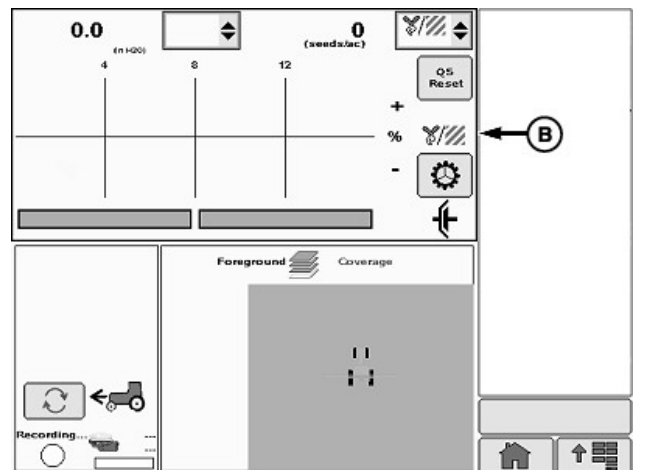
スキャンモード

A67778—UN—30JUN10



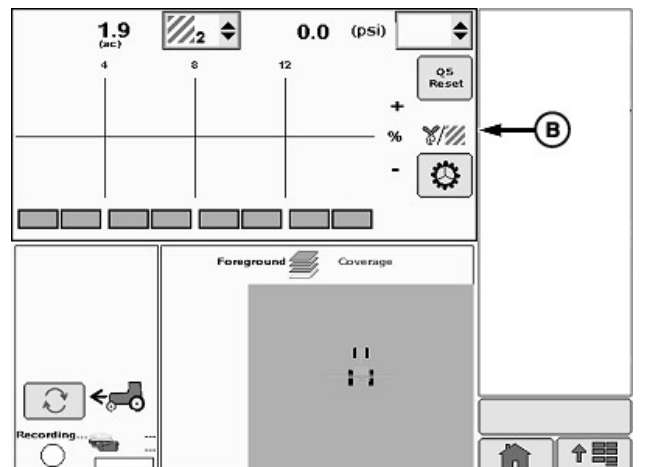
播種機概要

A67779—UN—30JUN10



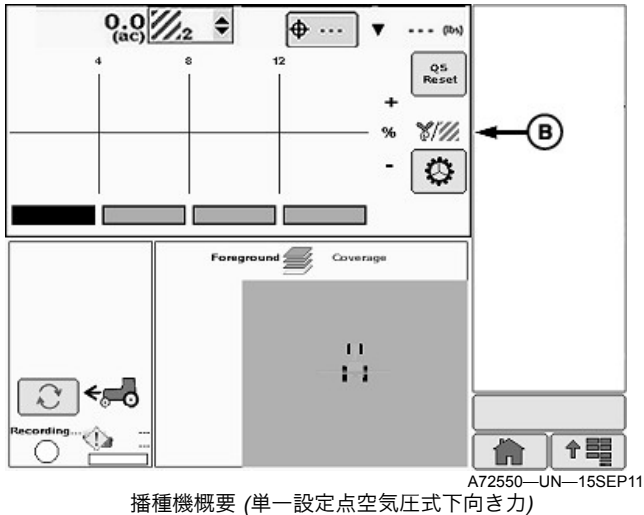
播種機概要 (可変速ドライブ)

A67787—UN—30JUN10



播種機概要 (RowCommand™)

A67789—UN—30JUN10



B : 半幅スクリーン

Scan Mode (スキャンモード) と Planter at a Glance (播種機概要) モードを切り替えるには、トグルボタン (A) を選択します。半幅スクリーン (B) レイアウトを選択した場合、スクリーンエリアに提示される情報は少なくなります。エラーメッセージは、半幅スクリーンでは現れません。音声の信号でエラーが示された場合は、フルスクリーンモードにしてエラーメッセージを見てください。

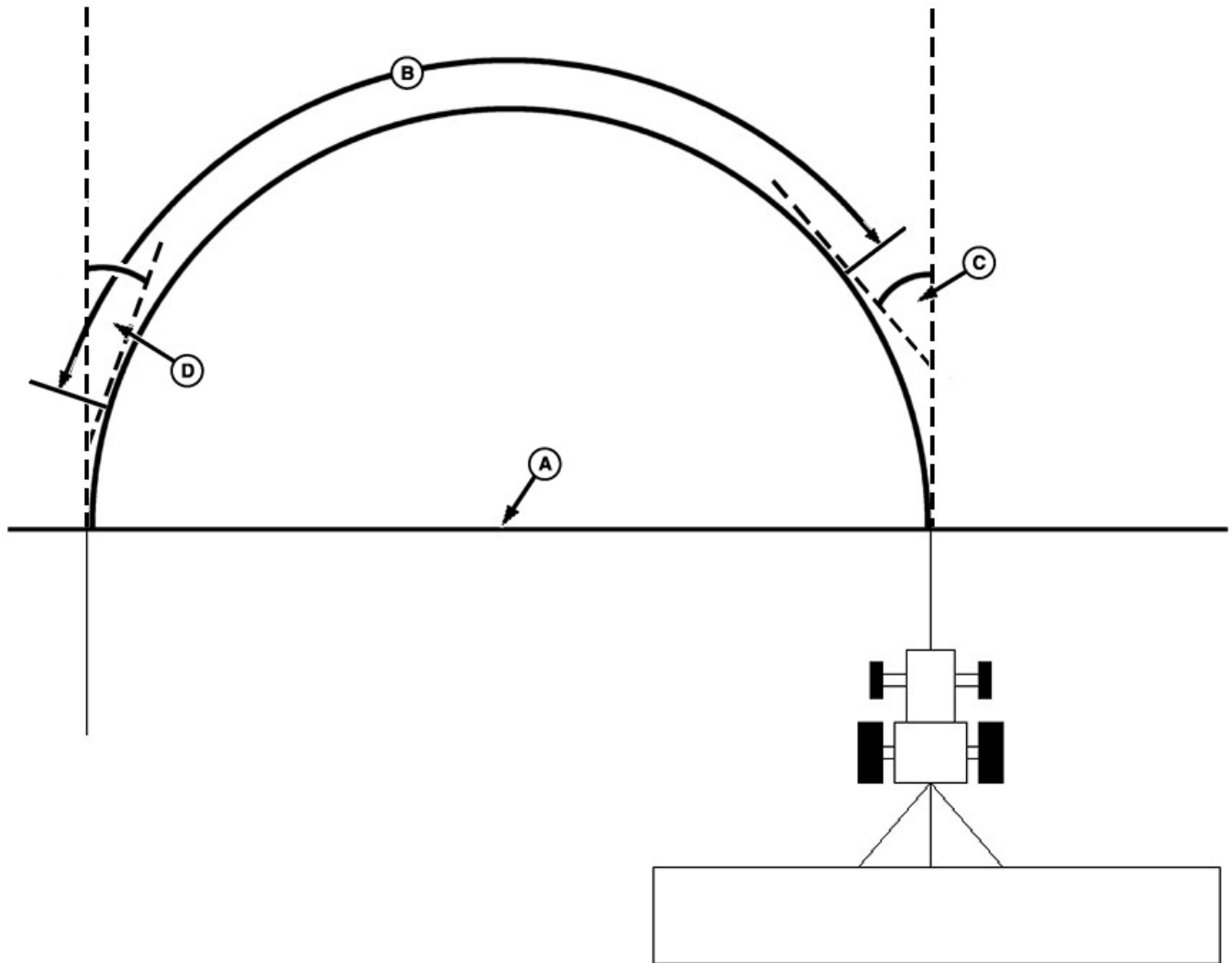
スクリーンレイアウトの設定方法 (「モニター使用法」セクションの「スクリーンレイアウトマネージャ」を参照してください)。

フルスクリーンモードにして構成、トータル、診断の各ソフトキーを使用するには、**メニュー >> 播種機アプリケーション**ボタンを選択します。

OU06064,00005EA-40-10NOV11

A : トグルボタン

旋回ビュー警告抑止



A62927—UN—24JUL08

A : 枕地
B : 警告抑止

John Deere™ GreenStar™ ディスプレイと John Deere™ ガイダンス製品を使用して運転している場合は、枕地 (A) での旋回時にフルスクリーン表示の種子モニター警告の抑止 (B) が可能です。

旋回ビュー種子警告抑止を有効にするには、Greenstar™ 2 Pro ガイダンスの設定で **Turning View (旋回ビュー)** チェックボックスをオンにしておく必要があります。

旋回ビューがオンになっている場合は次のことが起こります。

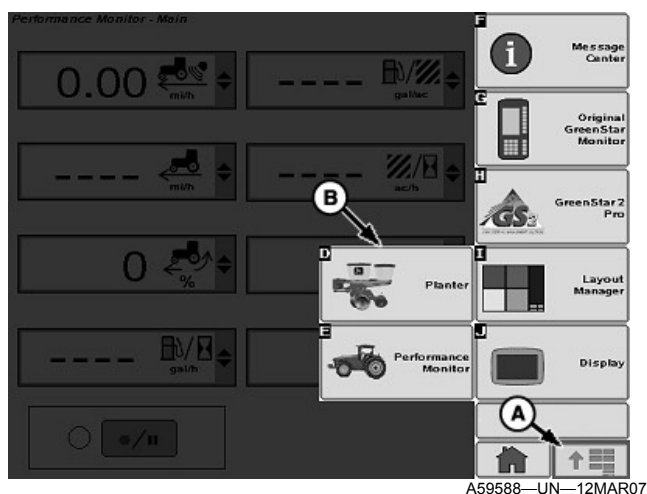
- 種子警告抑止と旋回ビューは、トラクターが Straight Track (直線路) を用いて現在のパスから 45 度 (C) 旋回されたときに始まる。
- 旋回ビューはトラクターが次のパスの 13 度以内 (D) の時に終了する。

C : 45 度旋回時に抑止される
D : 13 度旋回時に抑止を解除

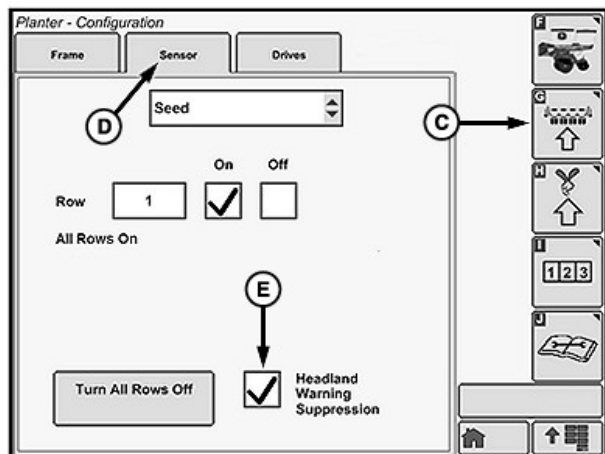
- 種子警告抑止は、旋回ビューがスクリーンから消えてから 3 秒後に終了する。
- 警告は最大 22 秒間抑止される。

OUO6064,00001F9-40-09JUL10

枕地警告抑止



A59588—UN—12MAR07



A72705—UN—20SEP11

- A : メニューボタン
 B : 播種機ボタン
 C : 設定用ソフトキー
 D : センサータブ
 E : ボックス

Headland Warning Suppression (枕地警告抑止) は、高さセンサーまたはスイッチが播種機のフレームが上昇していることを示した場合に「Rows Not Planting (条播種なし)」警告のみを抑止するもので、それ以外の播種機警告はオフにしません。

枕地警告抑止の有効化方法 :

メニュー >> 播種機ボタン >> 構成ソフトキー >> センサータブを選択します。

Headland Warning Suppression (枕地警告抑止) ボックス (E) にチェックを入れる。

無効にするには、Headland Warning Suppression (枕地警告抑止) チェックボックスをオフにします。

枕地警告抑止が機能するには、**RowCommand™ なし**の接地輪駆動式播種機に高さセンサーが取り付けられ、較正されている必要があります。John Deere 取扱店にお問い合わせください。

バリアブルレートドライブを装備した播種機と

RowCommand™ を装備した接地駆動式播種機には高さセンサーが取り付けられています。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成

Frame : フレーム

Sensor : センサー

Drives : 駆動

Seed : 種子

Row : 条

On : オン

Off : オフ

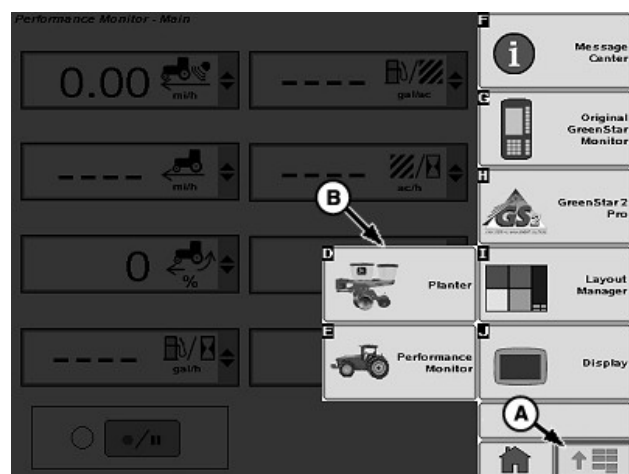
All Rows On : 全ての条がオン

Turn All Rows Off : すべての条をオフにする

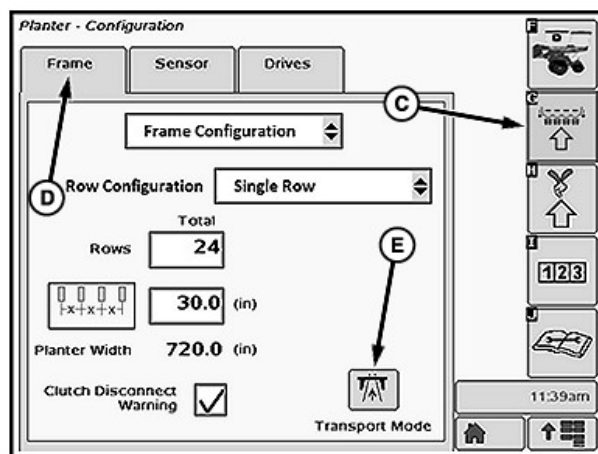
Headland Warning Suppression : 枕地警告抑止

OUO6064,00005F6-40-10NOV11

移動モード



A59588—UN—12MAR07



A72577—UN—15SEP11

- A : メニューボタン
 B : 播種機ボタン
 C : 設定用ソフトキー
 D : フレームタブ
 E : Transport Mode (移動モード) ソフトキー

移動モードにすると、播種機コントローラは静かモー

ドになります。 播種機から警告は出ず、移動モードを無効にするまで播種機から機能は出てきません。

移動モードの有効化方法：

メニュー >> 播種機ボタン >> 構成ソフトキー >> フレームタブを選択します。

移動モードソフトキー (E) を選択します。

移動モードを無効にするには、スクリーンの移動モードソフトキーを選択すると、モニターは実行ページに戻ります。

画面領域情報

Planter Configuration：播種機構成

Frame：フレーム

Sensor：センサー

Drives：駆動

Frame Configuration：フレーム構成

Row Configuration：条構成

Single Row：1 条型

Rows：条数

Total：合計

Planter Width：播種機幅

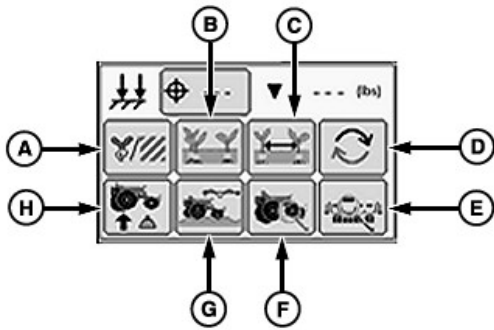
Clutch Disconnect Warning：クラッチ切断警告

Transport Mode：移動モード

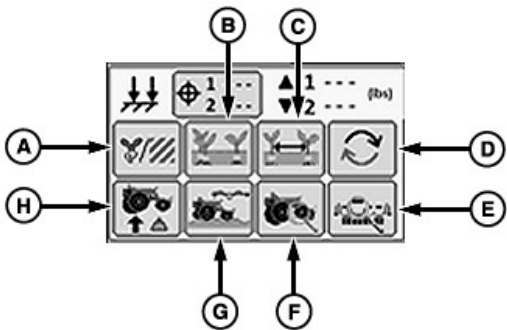
OUO6064,00005F7-40-10NOV11

SeedStar™ XP メイン実行画面

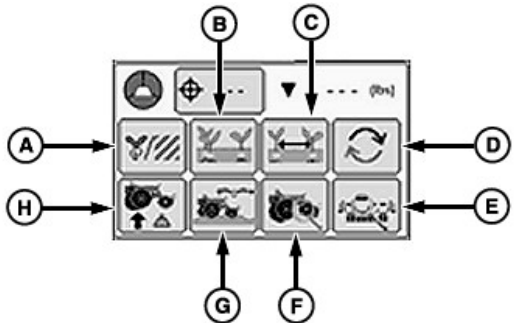
SeedStar™ XP ナビゲーションボタン



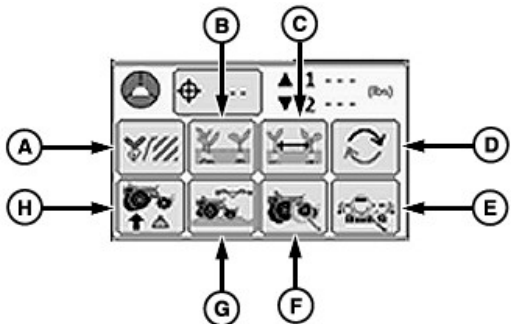
A72578—UN—16SEP11
SeedStar™ XP ナビゲーションボタン (単一設定点ダウン
フォース)



A72579—UN—16SEP11
SeedStar™ XP ナビゲーションボタン (2 設定点ダウン
フォース)



A72580—UN—16SEP11
SeedStar™ XP ナビゲーションボタン (アクティブダウン
フォース、1 センサー)



A72581—UN—16SEP11
SeedStar™ XP ナビゲーションボタン (アクティブダウン
フォース、2 センサー)

- C : 種子間隔 CV ボタン
- D : 画面スキャンボタン
- E : 播種機詳細ボタン
- F : 条詳細ボタン
- G : 走行状況ボタン
- H : 条ユニットダウンフォースボタン

注記： このセクションではオプションの SeedStar™ XP モニタリングシステムの動作と機能を解説します。

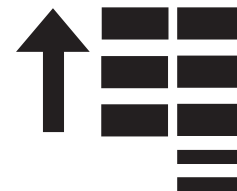
ナビゲーションボタンで [Planter-at-Glance (播種機概略)] 画面エリアの表示を切り替えます。

機能がアラーム限度に近づく場合、ナビゲーションボタンはオレンジ色に変わり、機能がアラーム限度を超えると赤色に変わります。機能ボタンを選択して詳細情報を表示します。アラームの限度を調整して応答を最適化します。「SeedStar™ 2 初期システム設定」セクションの [Alarms and Limits Setup (アラームと限度値の設定)] ページを参照してください。

- 種子密度 (A) ボタン (このセクションの「種子密度」を参照。)
- 種子単一化 (B) ボタン (このセクションの「種子単一化」を参照。)
- 種子間隔 CV (C) ボタン (このセクションの「種子間隔変動係数」を参照。)
- 画面スキャン (D) ボタン：自動画面スキャンを実行します。
- 播種機詳細 (E) ボタン (このセクションの「播種機詳細」を参照。)
- 条詳細 (F) ボタン (このセクションの「条詳細」を参照。)
- 走行状況 (G) ボタン (このセクションの「走行状況」を参照。)
- 条ユニットダウンフォース (H) ボタン (このセクションの「ダウンフォース」を参照。)

OUO6064,00005EC-40-22APR21

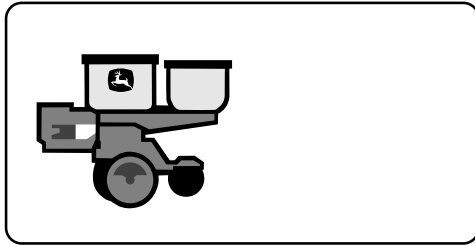
種子密度



メニュー

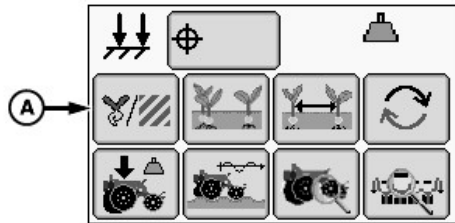
A59325—UN—19FEB07

- A : 種子密度ボタン
- B : 種子単一化ボタン



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



播種数ボタン

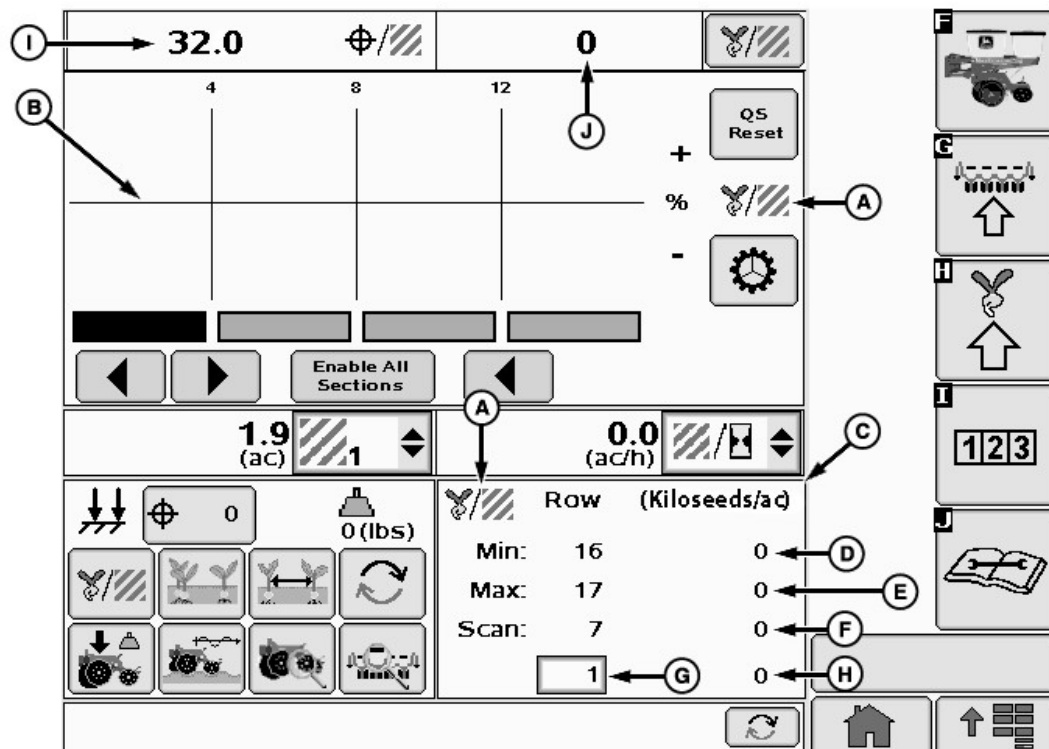
A67120—UN—12MAY10

A : 種子密度ボタン

[Menu (メニュー)] >> [Planter (播種機)] >> [Seed Population (種子密度)] ボタン (A) を選択します。

注記： 種子密度は、すべてキロシード (千粒) 単位で表示されます。32,500 粒の播種量は、ディスプレイに 32.5 キロシードと表示されます。

[Seed Population (種子密度)] 画面は、播種量情報を表示します。播種量を計算するために、播種機メイン 1 (PM1) コントロールユニットは種子センサー、トラクターの速度情報源、および作業機幅からのデータを使用します。



A109651—UN—23APR21

- A : 種子密度アイコン
- B : 目標種子密度グラフ
- C : 種子密度詳細
- D : 最小条 (種子密度)
- E : 最大条 (種子密度)

- F : スキャン条 (種子密度)
- G : 入力ボックス (条番号)
- H : 特定条 (種子密度)
- I : 目標種子密度 (千粒単位)
- J : 平均種子密度 (千粒単位)

注記：ユーザー環境設定の目標、上限、下限の種子密度設定を行います。（「播種量設定」セクションを参照）

目標種子密度グラフ (B) は、目標種子密度と種子密度上限/下限の割合の差を示します。中央の線は目標種子密度です。グラフの上部はアラーム上限値です。グラフの下部はアラーム下限値です。条が上限または下限アラーム限度に近づくと、種子密度は限度のほぼ 100% になっています。その条のバーがオレンジ色になると、警報音が鳴り、テキストメッセージが表示されます。

ある条が種子数毎秒 2 個未満になると、このバーは赤になり、条失敗の警告が発せられます。

注記：Field Doc™ 対象範囲マップは、種子密度監視が停止すると作成されません。

対地速度が時速 2 mph (3.2 km/h) を下回る場合、種子密度は監視されません。

特定の条に関する情報が含まれるのは、種子密度詳細 (C) エリアです。最低および最高の種子密度を持つ 2 つの条は、最小条 (D) と最大条 (E) です。連続スキャンは、スキャンされた各条 (F) の種子密度を示します。特定の条 (H) の種子密度を表示するには、入力ボックス (G) に条番号を入力します。

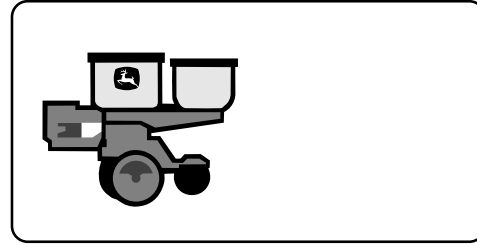
WP29706,0000375-40-22APR21

種子シンギュレーション



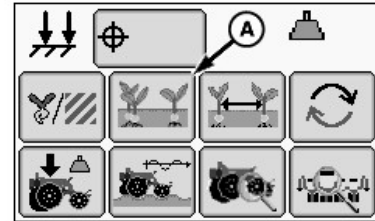
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



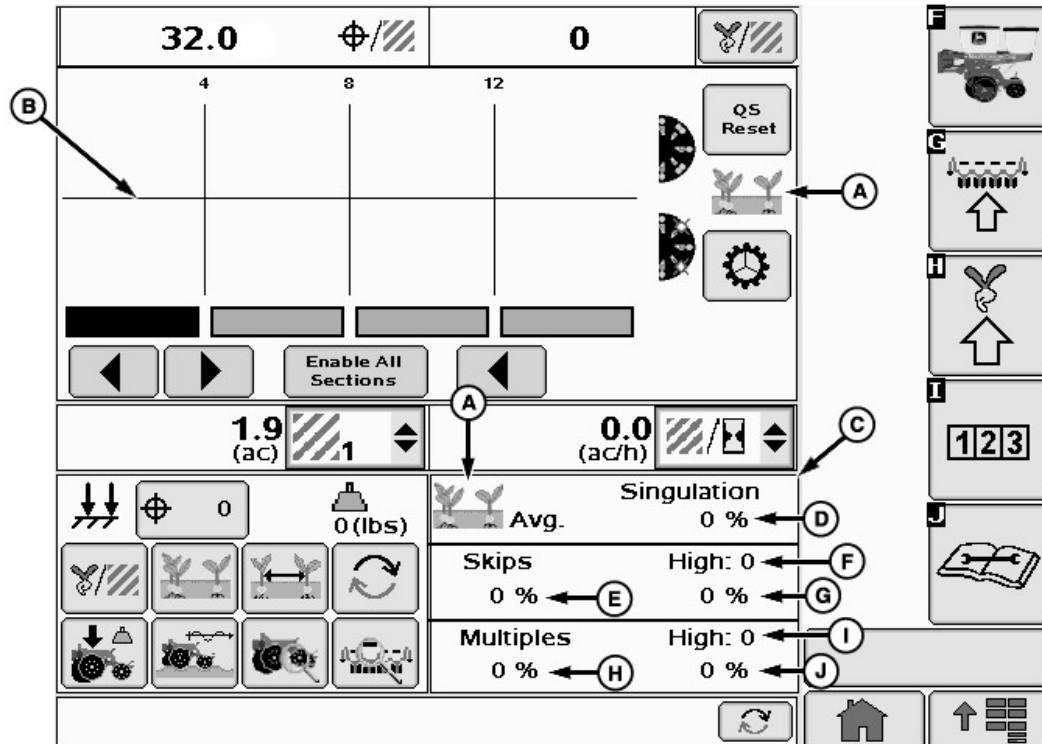
種子単一化ボタン

A67121—UN—12MAY10

A：種子単一化ボタン

注記：この機能は、48 条以上の播種機では利用できません。

[Menu (メニュー)] >> [Planter (播種機)] >> [Seed Singulation (種子単一化)] ボタン (A) を選択します。



A109653—UN—23APR21

- A: 種子単一化アイコン
 B: 種子単一化グラフ
 C: 単一化詳細画面
 D: 単一化率 (播種機)
 E: 欠粒率 (播種機)

注記: 種子センサーで単一化が検出されているため、現れる作物とセンサー読み値との間で変動がある可能性があります。畝における種子の転がりや跳ね返り (対地速度を出しすぎのときによく見られる) により、モニターで示されるよりも種子間隔の一貫性が下がります。

オペレータは [Seed Singulation (種子単一化)] 画面で各種子メーターのメーターの単一化動作情報を確認できます。欠粒または複数播種を判定するために、播種機メイン 1 (PM1) コントロールユニットはセンサーで種子ごとのタイミングを測定します。

種子単一化グラフ (B) は、複数播種および欠粒の割合を示します。中央の線は、完全な単一化 (欠粒なし、複数播種なし) です。

グラフのバーが中央の線より上にある場合、2 粒播種の割合が多くなっていることを示します。グラフのバーが中央の線より下にある場合、欠粒の割合が多くなっていることを示します。適切に調整されていないメーターに 2 粒播種と欠粒の両方がある場合は、グラフのバーは中心線の上下両方に表示されます。

単一化性能を改善するには、播種中の作物に適した種子ディスクを選択し、真空レベルを調整し、ダブルエリミネータ (2 粒防止) を調整し (使用している場合)、適量のメーター潤滑剤を使用してください。メーター

- F: 条番号 (欠粒が最高)
 G: 欠粒率 (高い条)
 H: 複数播種率 (播種機)
 I: 条番号 (複数播種が最高)
 J: 複数播種率 (高い条)

の調整と推奨事項はお使いのレート表と設定マニュアルを参照してください。

単一化詳細 (C) 画面には、棒グラフに関連する特定の情報が表示されます。

- 単一化率 (D) は、すべての条の平均です。
- 欠粒率 (E) は、すべての条の平均です。
- 欠粒 (G) の割合が最も高い条の番号 (F) が表示されます。
- 複数播種率 (H) は、すべての条の平均です。
- 複数播種 (J) の割合が最も高い条の番号 (I) が表示されます。

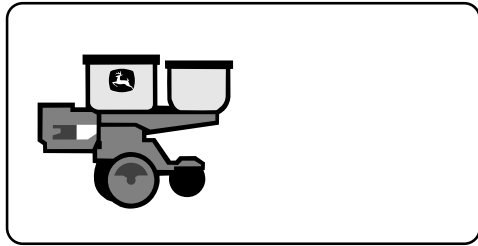
OUO6064.0000197-40-22APR21

種子間隔変動係数



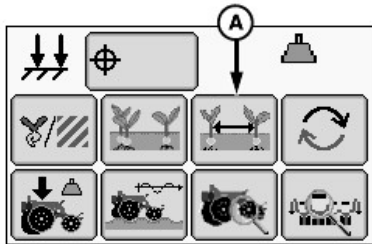
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



変動係数ボタン

A67122—UN—12MAY10

注記：この機能は、48 条以上の播種機では利用できません。

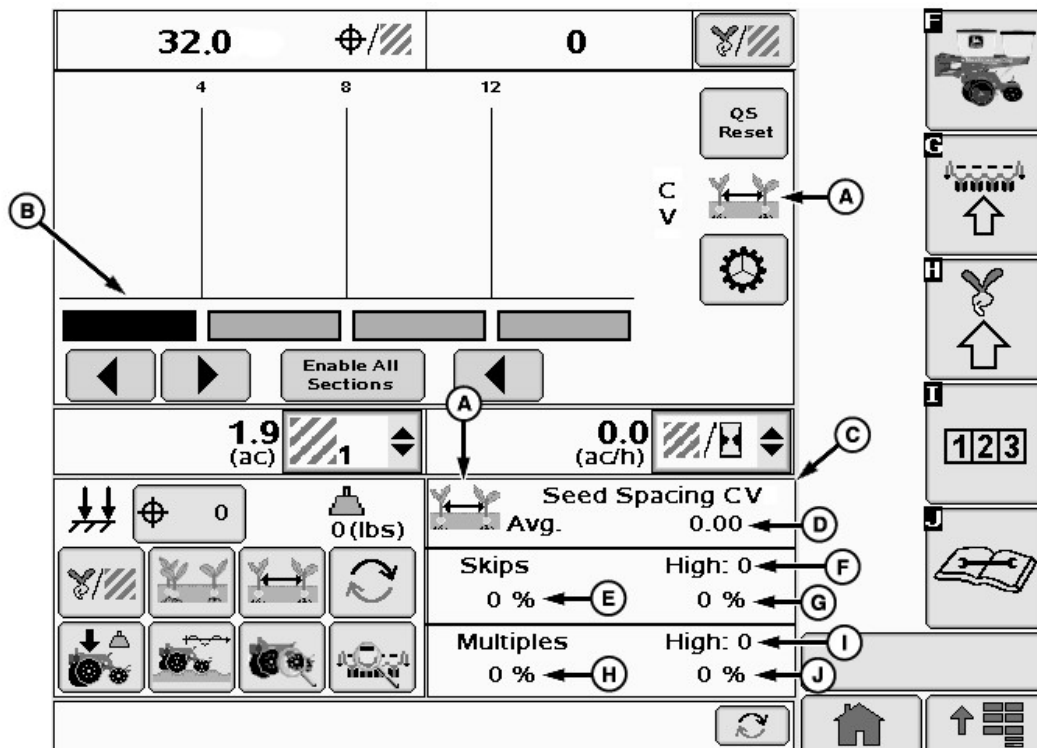
変動係数 (CV) の測定値は、時速 13 km (8 mph) 走行時に、目標とする播種量が毎秒 40 粒未満の場合にのみ使用できます。たとえば、76 cm 条で 148,250 粒/ヘクタールを超える目標播種量 (30 インチ条では 60,000 粒/エーカー) は表示されません。13 kph (8 mph) で 40 粒/秒以上の目標播種量は、CV 値ではなくダッシュ (--) を表示します。

[Menu (メニュー)] >> [Planter (播種機)] >> [Coefficient of Variation (変動係数)] ボタンを選択します。

変動係数 (CV) は、センサーの読み値に基づいて種子間隔の一貫性を表す値です。種子間隔の変動係数は、種子間隔の変動と平均種子間隔の計算差です。変動係数は 10 進数で表され、小さい数ほど種子間隔がより安定していることを示します。[Coefficient of Variation (変動係数)] 画面は、種子間隔に関する動作情報を示します。

播種機メイン 1 (PM1) コントロールユニットは、種子センサーで検出された種子間のタイミングの一貫性を測定します。種子タイミングを使用して、種子間隔の変動係数 (CV) を計算します。

A : 変動係数ボタン



A109649—UN—23APR21

A : 変動係数アイコン
B : 変動係数棒グラフ
C : 変動係数詳細画面
D : 変動係数 (播種機)
E : 欠粒率 (播種機)

F : 条番号 (欠粒が最高)
G : 欠粒率 (高い条)
H : 複数播種率 (播種機)
I : 条番号 (複数播種が最高)
J : 複数播種率 (高い条)

変動係数詳細画面 (C) には、棒グラフに関連する特定の情報が表示されます。

- 変動係数 (D) は、すべての条の平均です。
- 欠粒率 (E) は、すべての条の平均です。
- 欠粒 (G) の割合が最も高い条の番号 (F) が表示されます。
- 複数播種率 (H) は、すべての条の平均です。
- 複数播種 (J) の割合が最も高い条の番号 (I) が表示されます。

変動係数バーは種子間隔の一貫性が下がると高くなります。グラフの上部は、CV 0.50 を示します。通常の播種条件では、CV の測定値は 0.10 から 0.30 の範囲になります。変動係数値は作物、種子ディスク、播種条件、および対地速度により変わります。種子間隔動作は、土壌での種子密度と間隔をチェックして確認してください。

種子間隔の全体的な動作を向上させるために、種子メーターが正しく調整され、正しく作動していることを確認してください。種子メーターのすべての設定を確認し、条ユニットのダウンフォースを調整し、覆土輪の力を調整します。必要に応じて、対地速度を下げます。

注記： CV 測定値は種子センサーで測定されるため、現れる作物とセンサー読み値の間で変動がある可能性があります。畝における種子の転がりや跳ね返り (対地速度を出しすぎのときによく見られる) により、モニターで示されるよりも種子間隔の一貫性が下がります。

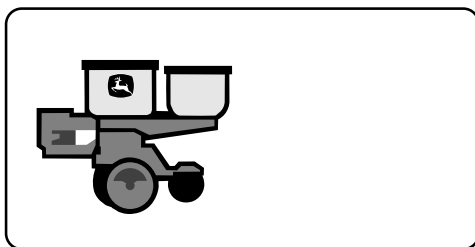
OUO6064.0000198-40-23APR21

下方向の力



メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



下向き力ボタン (単一設定点 PDF)

A72739—UN—23SEP11



下向き力ボタン (2 設定点 PDF)

A72740—UN—23SEP11



下向き力ボタン (アクティブ PDF 1 センサー)

A72767—UN—23SEP11



下向き力ボタン (アクティブ PDF 2 センサー)

A72768—UN—23SEP11

A：下向き力ボタン

メニュー >> 播種機ボタンを選択します。

下向き力ボタン (A) を選択すると、下向き力概要スクリーンが表示されます。

下向き力実行スクリーンには、センサーノードコントローラとゲージホイール下向き力センサーを装備した各条ユニットの平均ゲージホイール下向き力マージン情報が表示されます。

ゲージホイール下向き力センサーは、条ユニットが圃場を移動する際にゲージホイールにかかる負荷を測定します。播種機が動いているときにゲージホイールの負荷は頻繁に変わり、ディスプレイ上にマージンとして表示されます。

下向き力マージンは、オープンディスクが土壌に割り入り、播種深さに完全に達するのに必要とするものに加えて条ユニットに加えられる下向き力の量を意味します。この追加の下向き力は、条ユニットとメーターの重み、種子ホッパー内の種子の重み、空気圧式下向き力システム、または外部の下向き力スプリングから来ます。

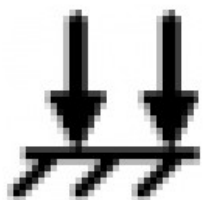
重要： 目標下向き力マージンを調整する前に、圃場での確認を必ず実施してください。深さと種あぜを確認したら、目標マージンを必要に応じて調整できます。

目標下向き力マージンは、オペレータの播種条件に対する評価に基づいて入力してください。「SeedStar™ XP セットアップ：拡張モニターシステム」のセクションの「アラームと限度値の設定ページ」を参照してください。下向き力マージンは定義済みの種あぜを作り出せる程度に高く、種あぜの側壁が圧縮される程度には高くないようにを設定してください。

高 / 低マージンアラーム設定点は、Alarms and Limits Setup (アラームと限度値の設定) ページで定義します。マージンアラームは、播種機の平均下向き力マージンが目標マージンから、Alarms and Limits Setup (アラームと限度値の設定) ページで入力した値だけ上下に逸脱したときに作動します。

下向き力概要グラフの中央の線は目標マージンです。下向き力概要バーが中央線より上の場合、下向き力マージンが目標設定値を上回っていることを示します。中央線より下のバーは下向き力マージンが目標設定値を下回っていることを示します。下向き力マージンがモニタースクリーンでいつも低い場合は、オペレータの播種条件と播種深度に対する評価に基づいて、空気圧式条ユニット下向き力の設定値を増加するか、目標マージン設定値を減少してください。下向き力マージンがモニタースクリーンでいつも高い場合は、空気圧式条ユニット下向き力の設定値を減少するか、目標マージン設定値を増加してください。

重要： 下向き力センサーの精度を確保するために、1年に一度、または播種機を上昇させたときに読み値が 0 lbs. にならない場合にセンサーのゼロ点調整を行います。



A72706—UN—20SEP11

設定点下向き力システムを使用して、キャビンのディスプレイを介してエアスプリング回路内の力を手動で調整できます。エアタンクバルブブロックにある空気圧センサーからのデータは、播種機メイン (PM2) コントローラに送信され、モニターに下向き力として表示されます。

オペレータは、最適な種あぜを作り出す必要下向き力目標を選択します。土壌条件が変わった場合、オペレータは空気圧式下向き力を増減して、目標マージ

ン、深さコントロールを維持し、種あぜの圧縮を回避できます。

条ユニットゲージホイールセンサーからのデータは、播種機メイン 2 (PM2) コントローラに送信され、モニターに下向き力マージンとして表示されます。

重要： 目標下向き力マージンを調整する前に、圃場での確認を必ず実施してください。深さと種あぜを確認したら、目標マージンを必要に応じて調整できます。

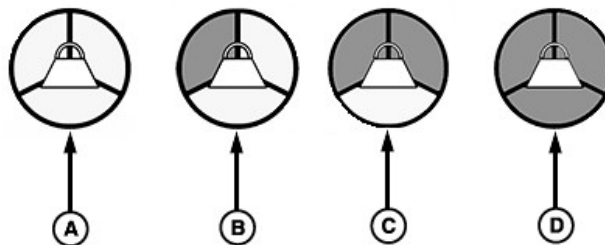


A72708—UN—21SEP11

アクティブ下向き力システムは、条ユニットゲージホイールセンサーから収集した土壌条件情報に基づいてエアスプリング回路内の力を自動的に調整します。条ユニットゲージホイールセンサーからのデータは、播種機メイン 2 (PM2) コントローラに送信され、モニターに下向き力マージンとして表示されます。

オペレータは、必要な目標マージン (オープンディスクが土壌に貫入し、完全な播種深さを実現するために必要な値を超えて余分に条ユニットに加えられる下向き力の量) を選択します。アクティブ下向き力は、エアスプリング内の空気圧を自動的にモニターして調整し、実際のマージンが目標マージンと等しくなるようにします。土壌条件が変わった場合、アクティブ下向き力システムは下向き力を自動的に調整し、目標マージンを実現します。

重要： 目標下向き力マージンを調整する前に、圃場での確認を必ず実施してください。深さと種あぜを確認したら、目標マージンを必要に応じて調整できます。



A73458—UN—03NOV11

- A : アクティビティなし
 B : センサー診断点検 OK
 C : ホイールモーションセンサーアクティブ
 D : 播種機下降済み (システムアクティブ)

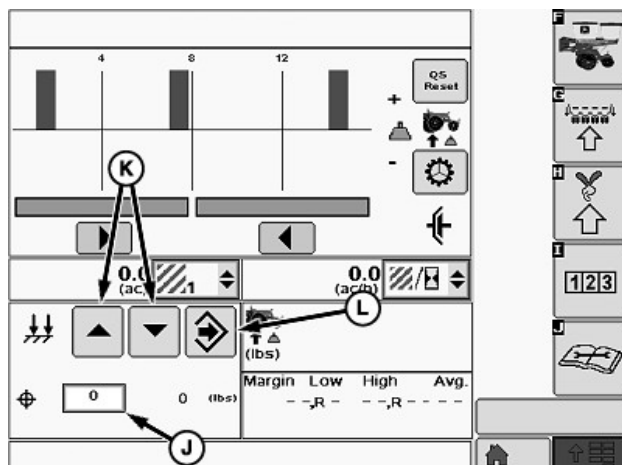
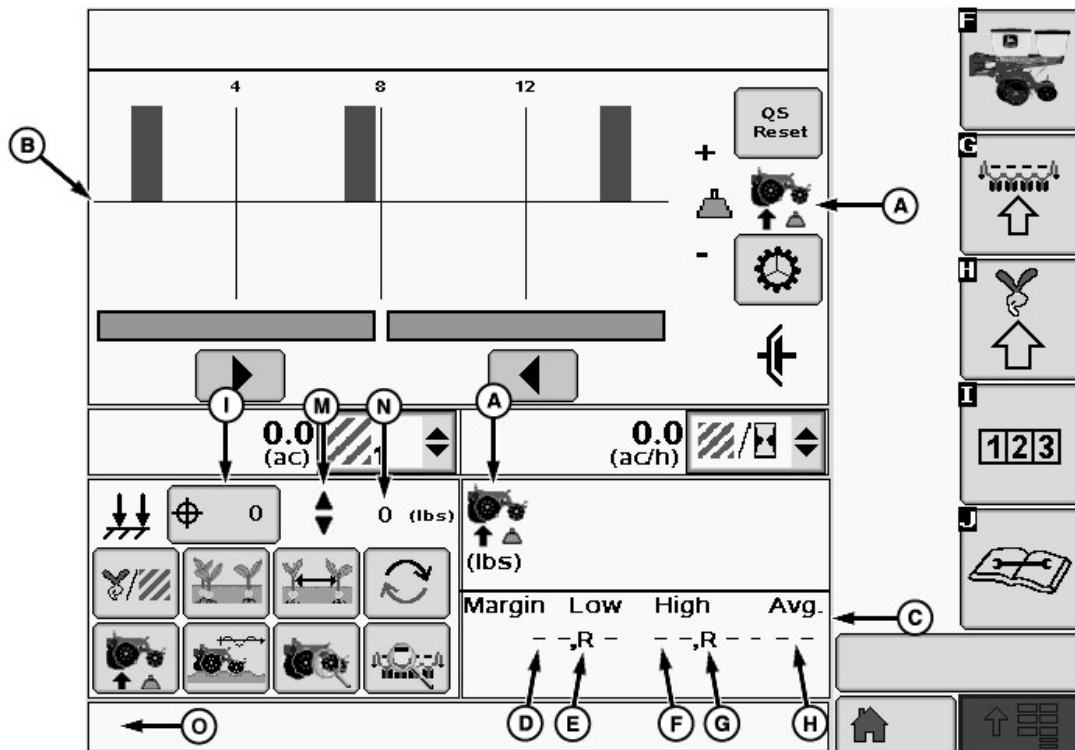
アクティブ下向き力システムが適切に機能するには、3つの要件を満たす必要があります。

1. センサー診断点検 OK。
2. ホイールモーションセンサーアクティブ。機械は 1.6 km/h (1 mph) 以上の速度で動いている必要があります。

3. 機械は播種位置に下げられている必要があります。

初期には、Active Down Force (アクティブ下向き力) アイコンは空です。3つの要件が満たされると、アイコンの対応するセグメントが空白からグレーに変わります。すべての要件が満たされると、アイコン全体が緑に変わり、PDF システムが有効でアクティブであることを示します。

単一設定点空気圧式下向き力



- A : 下向き力アイコン
 B : 下向き力マーキンググラフ
 C : 数値下向き力マーキングの詳細
 D : 低マージン値
 E : 低マージン条
 F : 高マージン値
 G : 高マージン条
 H : 平均マージン
 I : 下向き力目標ボタン
 J : 下向き力入力ボックス
 K : 増減矢印
 L : Enter ボタン
 M : インジケーター矢印
 N : 実際の下向き力
 O : 警告メッセージエリア

A73029—UN—13OCT11

A73031—UN—13OCT11

(A) 下向き力アイコン。

(B) 下向き力マーキンググラフ。

(C) 数値下向き力マーキング詳細には、現在のバーグラフの情報が表示されます。

(D) 低マーキング値には、ゲージホイールセンサーで得られた最低下向き力マーキング値が表示されます。

(E) 低マーキング条には、最低下向き力マーキングに関連する条ユニットが表示されます。

(F) 高マーキング値には、ゲージホイールセンサーで得られた最高下向き力マーキング値が表示されます。

(G) 高マーキング条には、最高下向き力マーキングに関連する条ユニットが表示されます。

(H) 平均マーキングには、すべてのゲージホイールセンサーデータの平均下向き力マーキングが表示されます。

目標とする下向き力の設定

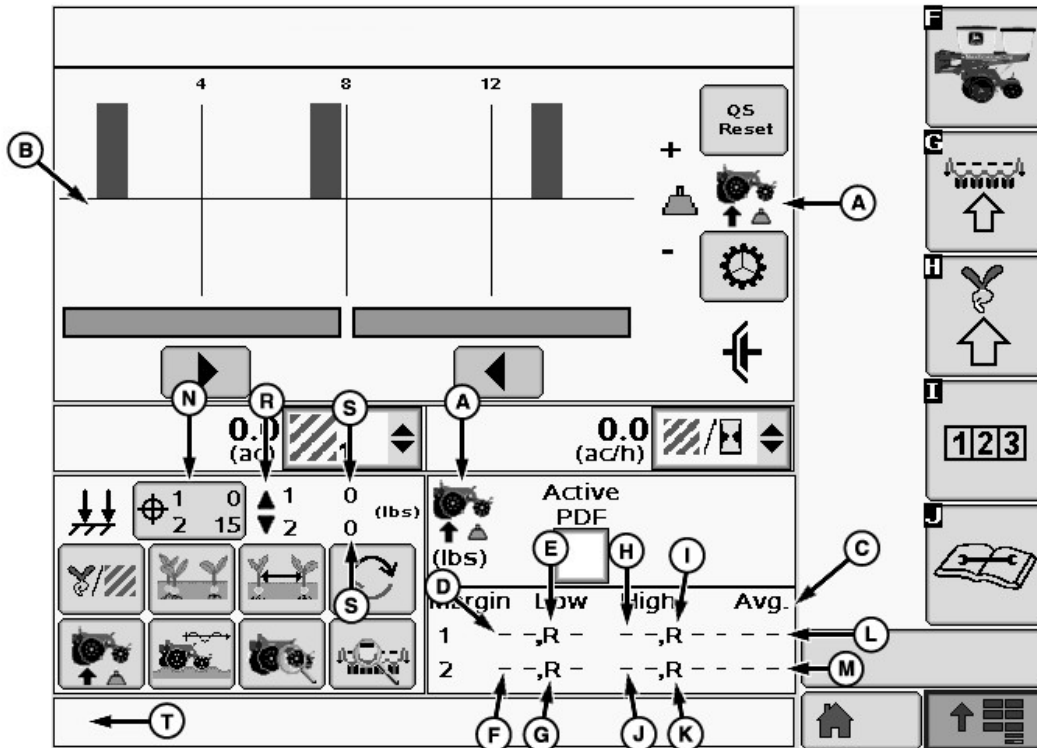
1. 目標下向き力ボタン (I) を選択して、目標下向き力入力スクリーンを開きます。

2. 目標下向き力入力ボックス (J) または増減矢印 (K) を使用して、目標条ユニット下向き力を設定します。
3. 完了したら、Enter (L) を選択します。
4. インジケータの矢印 (M) が表示され、システムが空気圧式下向き力の圧力を増減していることを目視で確認できます。
5. 実際の下向き力 (N) は指定した時間間隔で確認され、目標下向き力に合わせる必要がある場合は自動的に調整されます。実際の下向き力 (N) が許容外のレートで目標値を下回ると、「Check pneumatic down force for leaks (空気圧式下向き力の漏れを確認してください)」という警告が警告メッセージエリア (O) に表示されます。漏れの重大度に応じて、実際の下向き力値 (N) がオレンジ色または赤色にハイライトされます。

画面領域情報

QS Reset : QS リセット

2 設定点空気圧式下向き力



A73032—UN—13OCT11



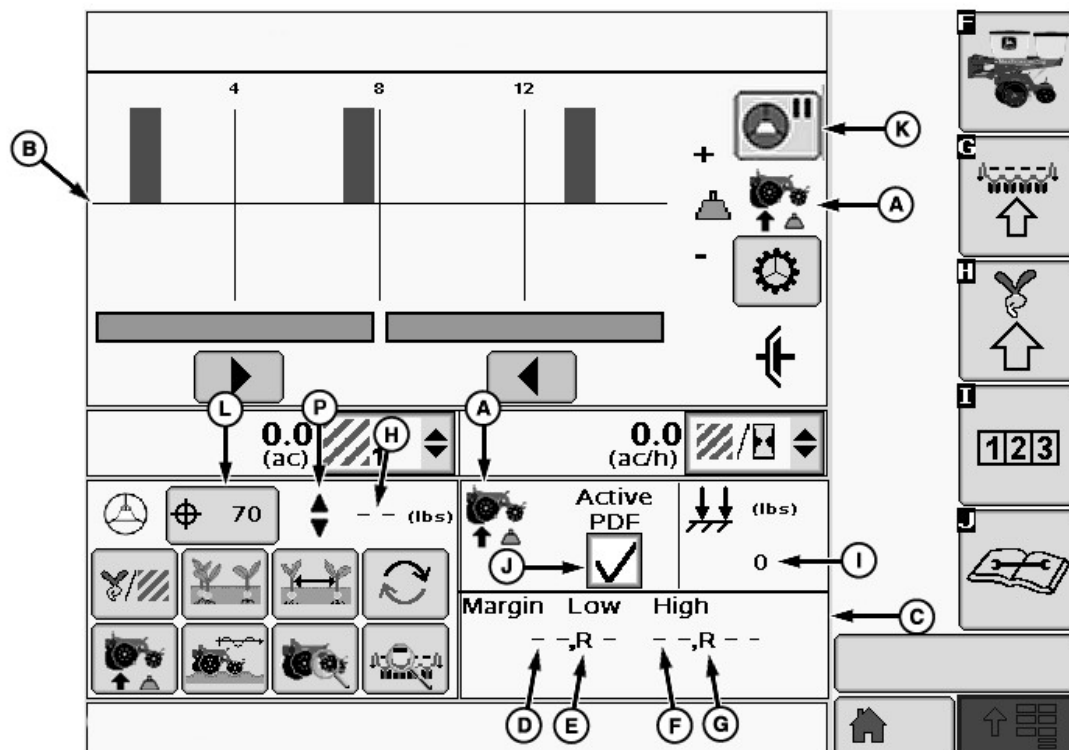
- (M) 平均マージンには、ランク 2 のすべてのゲージホイールセンサーデータの平均下向き力マージンが表示されます。

1. 目標下向き力ボタン (N) を選択して、目標下向き力入力スクリーンを開きます。
2. 目標下向き力入力ボックス (O) または増減矢印 (P) を使用して、目標条ユニット下向き力を設定します。
3. 完了したら、Enter (Q) を選択します。
4. インジケータの矢印 (R) が表示され、システムが空気圧式下向き力の圧力を増減していることを目視で確認できます。
5. 実際の下向き力 (S) は指定した時間間隔で確認され、目標下向き力に合わせる必要がある場合は自動的に調整されます。実際の下向き力 (S) が許容外のレートで目標値を下回ると、「Check pneumatic down force for leaks (空気圧式下向き力の漏れを確認してください)」という警告が警告メッセージエリア (T) に表示されます。漏れの重大度に応じて、実際の下向き力値 (S) がオレンジ色または赤色にハイライトされます。

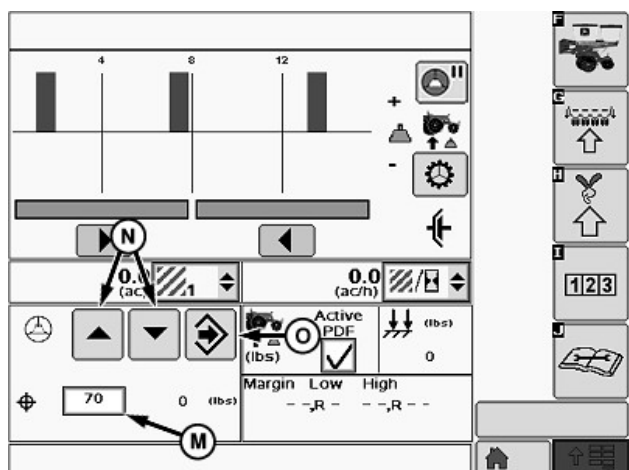
QS Reset : QS リセット

- 75-10**

アクティブ空気圧式下向き力 (1 ランク)



A73030—UN—13OCT11



A73028—UN—13OCT11

- A : 下向き力アイコン
- B : 下向き力マーキンググラフ
- C : 数値下向き力マーキングの詳細
- D : 低マーキング値
- E : 低マーキング条
- F : 高マーキング値
- G : 高マーキング条
- H : 実際のマーキング
- I : 実際の下向き力
- J : アクティブ PDF チェックボックス
- K : アクティブ PDF 一時停止ボタン
- L : マーキング目標値ボタン
- M : 目標マーキング入力ボックス
- N : 増減矢印
- O : Enter ボタン
- P : インジケーター矢印

(A) 下向き力アイコン。

(B) 下向き力マーキンググラフ。

(C) 数値下向き力マーキング詳細には、現在のバーグラフの情報が表示されます。

(D) 低マーキング値には、ゲージホイールセンサーで得られた最低下向き力マーキング値が表示されます。

(E) 低マーキング条には、最低下向き力マーキングに関連する条ユニットが表示されます。

(F) 高マーキング値には、ゲージホイールセンサーで得られた最高下向き力マーキング値が表示されます。

(G) 高マーキング条には、最高下向き力マーキングに関連する条ユニットが表示されます。

(H) 実際のマーキングには、すべてのゲージホイール下向き力センサーデータの平均マーキングが表示されます。

(I) 実際の下向き力

(J) アクティブ PDF チェックボックスを使用して、アクティブ下向き力システムを有効または無効にします。アクティブ PDF が無効の場合、システムの作動特性は設定点システムの作動特性に戻り、自動下向き力調整は行われません。

(K) アクティブ PDF 一時停止ボタンを使用すると、事前に定義済みの時間の間、アクティブ空気圧式下向き

カシステムを一時的に無効にすることができます。時間間隔は、Alarms and Limits (アラームと限度値) スクリーンで設定します。

目標マージンの設定

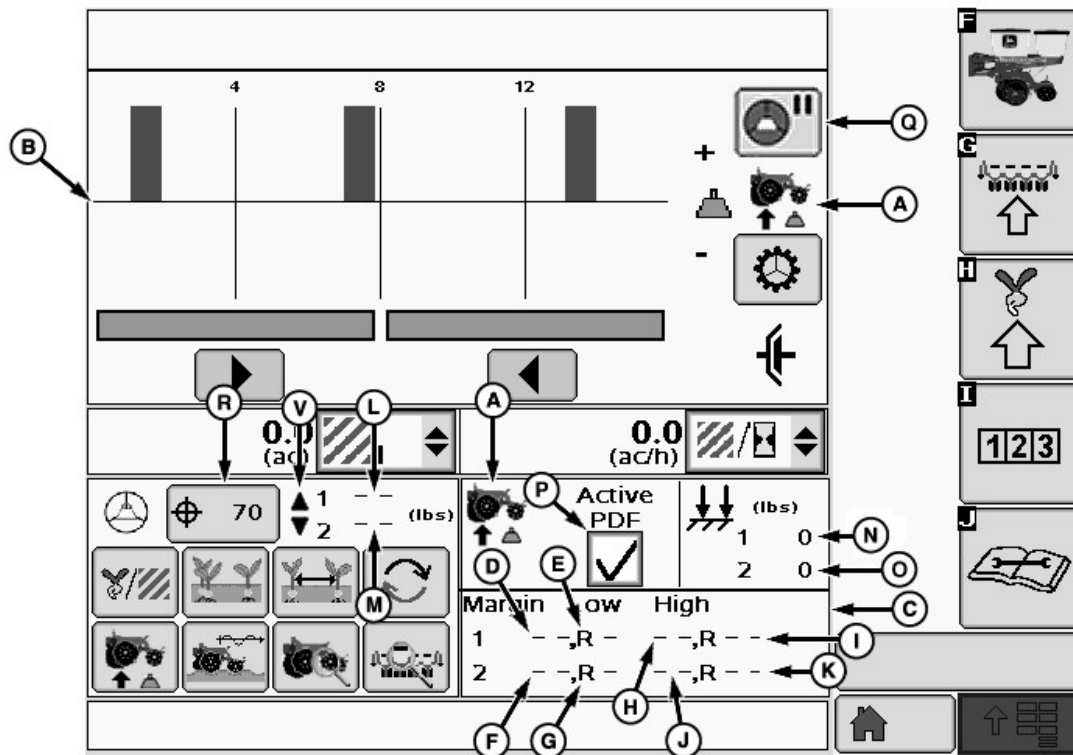
1. 目標マージンボタン (L) を選択して、目標マージン入力スクリーンを開きます。
2. 目標マージン入力ボックス (M) または増減矢印ボタン (N) を使用して目標マージンを設定します。

3. 完了したら、Enter (O) を選択します。

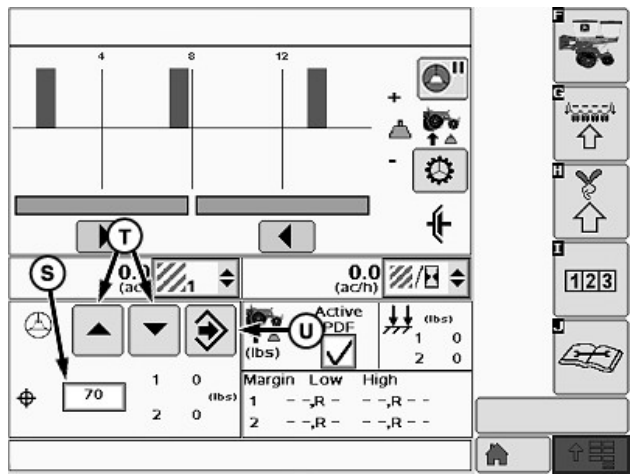
4. インジケータの矢印 (P) が表示され、システムが空気圧式下向き力の圧力を増減していることを目視で確認できます。

5. アクティブモードでは、システムは下向き力を自動的に調整して土壌の変動を補正し、目標マージンを維持します。

アクティブ空気圧式下向き力 2 ランク (分割条)



A73049—UN—19OCT11



A73035—UN—13OCT11

A : 下向き力アイコン

(A) 下向き力アイコン。

- B : 下向き力マーキンググラフ
- C : 数値下向き力マージンの詳細
- D : 低マージン値 : ランク 1
- E : 低マージン値 : ランク 2
- F : 低マージン値 : ランク 1
- G : 低マージン値 : ランク 2
- H : 高マージン値 : ランク 1
- I : 高マージン値 : ランク 2
- J : 高マージン値 : ランク 1
- K : 高マージン値 : ランク 2
- L : 実際のマージン : ランク 1
- M : 実際のマージン : ランク 2
- N : 実際の下向き力 : ランク 1
- O : 実際の下向き力 : ランク 2
- P : アクティブ PDF チェックボックス
- Q : アクティブ PDF 一時停止ボタン
- R : マージン目標値ボタン
- S : 目標マージン入力ボックス
- T : 増減矢印
- U : Enter ボタン
- V : インジケーター矢印

(B) 下向き力マーキンググラフ。

(C) 数値下向き力マージン詳細には、現在のバーグラフの情報が表示されます。

(D) 低マージン値には、ランク 1 のゲージホイールセンサーで得られた最低下向き力マージン値が表示されます。

(E) 低マージン条には、最低下向き力マージンに関連するランク 1 の条ユニットが表示されます。

(F) 低マージン値には、ランク 2 のゲージホイールセンサーで得られた最低下向き力マージン値が表示されます。

(G) 低マージン条には、最低下向き力マージンに関連するランク 2 の条ユニットが表示されます。

(H) 高マージン値には、ランク 1 のゲージホイールセンサーで得られた最高下向き力マージン値が表示されます。

(I) 高マージン条には、最高下向き力マージンに関連するランク 1 の条ユニットが表示されます。

(J) 高マージン値には、ランク 2 のゲージホイールセンサーで得られた最高下向き力マージン値が表示されます。

(K) 高マージン条には、最高下向き力マージンに関連するランク 2 の条ユニットが表示されます。

(L) 実際のマージンには、ランク 1 のすべてのゲージホイール下向き力センサーデータの平均マージンが表示されます。

(M) 実際のマージンには、ランク 2 のすべてのゲージ

ホイール下向き力センサーデータの平均マージンが表示されます。

(N) 実際の下向き力：ランク 1

(O) 実際の下向き力：ランク 2

(P) アクティブ PDF チェックボックスを使用して、アクティブ下向き力システムを有効または無効にします。アクティブ PDF が無効の場合、システムの作動特性は設定点システムの作動特性に戻り、自動下向き力調整は行われません。

(Q) アクティブ PDF 一時停止ボタンを使用すると、事前に定義済みの時間の間、アクティブ空気圧式下向き力システムを一時的に無効にすることができます。時間間隔は、Alarms and Limits (アラームと限度値) スクリーンで設定します。

目標マージンの設定

1. 目標マージンボタン (R) を選択して、目標マージン入力スクリーンを開きます。
2. 目標マージン入力ボックス (S) または増減矢印ボタン (T) を使用して目標マージンを設定します。
3. 完了したら、Enter (U) を選択します。
4. インジケータの矢印 (V) が表示され、システムが空気圧式下向き力の圧力を増減していることを目視で確認できます。
5. アクティブモードでは、システムは下向き力を自動的に調整して土壌の変動を補正し、目標マージンを維持します。

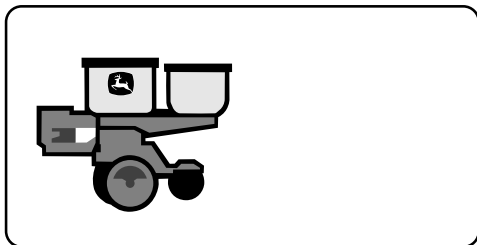
OUC6064,00005ED-40-10NOV11

走行状況



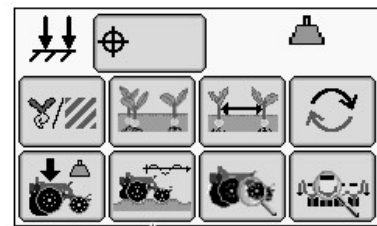
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



走行状況ボタン

A67118—UN—12MAY10

A : 走行状況ボタン

ライドダイナミクス

メニュー >> 播種機ボタン >> ライドダイナミクスボタンを選択します。

走行状況ボタン (A) を選択すると、走行状況概要スクリーンが表示されます。

走行状況実行スクリーンは、センサーノードコントローラを備えた各条ユニットに対する条ユニットの走

行の質情報を表示します。各センサーノードの加速度計は条ユニットの動きの悪さの程度を測定します。

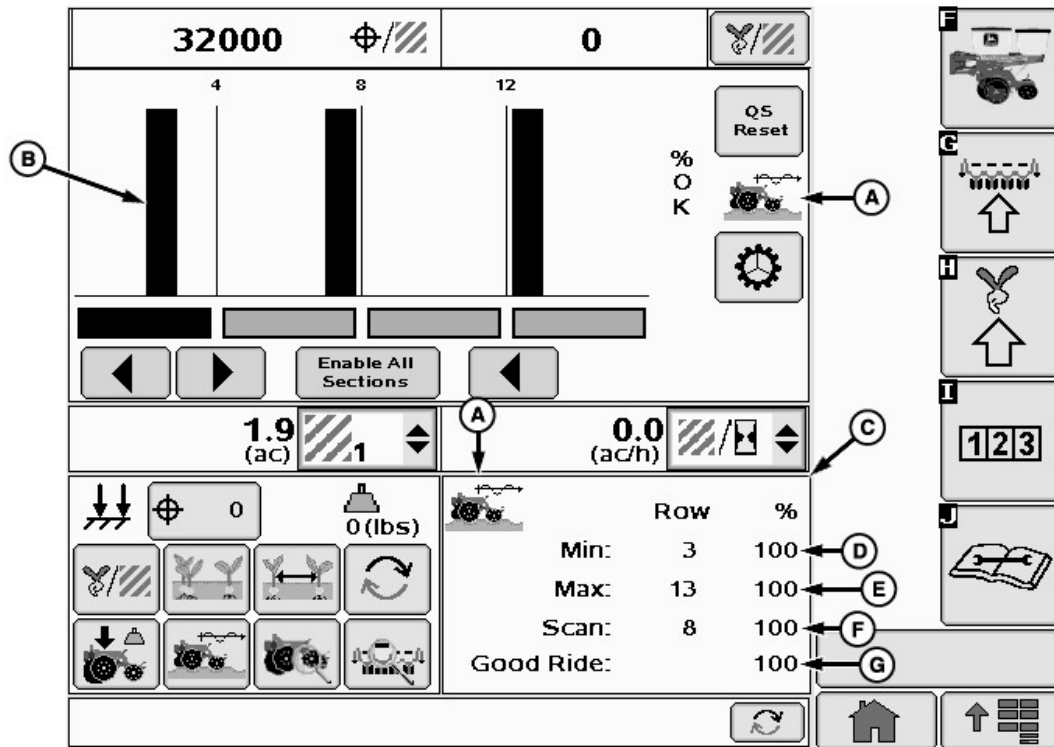
条ユニット走行情報はパーセンテージで表示されます。100%良い走行は最適な条ユニット走行の質を示し、0%は最悪の走行の質を示します。Ride Quality at a Glance (走行の質概要) パーは、条ユニット走行が悪くなるにつれて高さが下がります。

条ユニットの過度の動きと跳ねが起こると、メーター

の動作が悪くなり、条内の種子間隔と種子深さの均一性も悪化します。

走行の質を改善するには、対地速度を減らすか、条ユニットの下向き力を減らしてください。

走行の質アラーム設定値は、「アラームと限度値の設定」ページで設定できます。既定値は 90%です。



A67885—UN—28JUN10

- A : 走行状況アイコン
 B : 良い走行グラフのパーセンテージ
 C : 走行状況詳細スクリーン
 D : 最小条良い走行

- E : 最大条良い走行
 F : スキャン条良い走行
 G : 播種機平均良い走行

条詳細

ライドダイナミクスの概要画面

- (A) 走行状況アイコン
 (B) 良い走行グラフのパーセンテージ
 (C) 走行状況詳細スクリーンには現在のバーグラフの情報がります。
 (D) 最小条良い走行
 (E) 最大条良い走行
 (F) スキャン条良い走行
 (G) 播種機平均良い走行

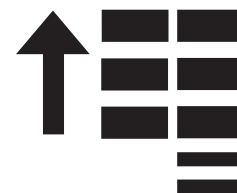
画面領域情報

QS Reset : QS リセット

Enable All Sections : 全てのセクションをオンにする

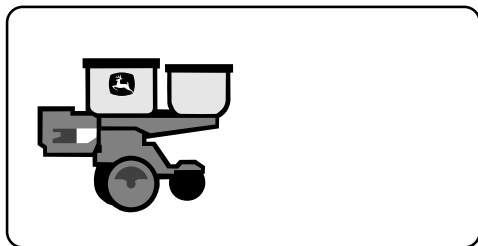
Row : 条

OUO6064,0000194-40-20JUL10



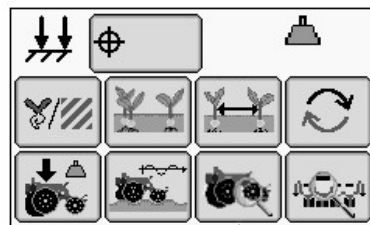
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



条詳細ボタン

A67004—UN—30APR10

A : 条詳細ボタン

[Menu (メニュー)] >> [Planter (播種機)] >> [Row Detail (条詳細)] ボタンを選択します。

Planter - Totals

Row Details	
	← A
Row	1 ← B
Population	0 (Kiloseeds/ac) ← C
Singulation	0 % ← D
Multiples	0 % ← E
Skips	0 % ← F
Seed Spacing CV	0.00 ← G
Average Spacing	0.0 (in) ← H
Ride Quality	-- % ← I
Down Force	-- (lb) ← J
Down Force Margin	-- (lb) ← K
	← L

A109652—UN—23APR21

- A : 次の条
 B : 条入力ボックス
 C : 種子密度
 D : 単一化
 E : 複粒
 F : 欠粒

- G : 種子間隔変動係数
 H : 平均間隔
 I : 走行特質
 J : ダウンフォースフィールド
 K : ダウンフォースマージンフィールド
 L : メイン画面に戻る

この画面には、選択した条のアクティブな植え付けデータが表示されます。条ごとに進むには、「次の条」(A) ボタンを選択します。特定の条を表示するには、列入力 (B) ボックスを選択して、条番号を入力します。

種子密度 (C) がキロシード (千粒) 単位で表示されま

す。32,500 の播種量は、ディスプレイに 32.5 キロシードと表示されます。

単一化 (D) には、単一粒の割合が表示されます。完全な単一化は 100% です。

複数播種 (E) には、複数粒の割合が表示されます。

欠粒 (F) には、欠粒の割合が表示されます。

種子間隔変動係数 (G) には、間隔の一貫性を示す値が表示されます。

平均間隔 (H) には、種子間の平均距離が表示されます。

走行状況 (I) には、円滑な条ユニット走行の割合が表示されます。

ダウンフォース (J) には、加えられる力のプログラム値が表示されます。

ダウンフォースマージン (K) には、適切な種子深さを維持するために加えられる追加的な力のプログラム値が表示されます。

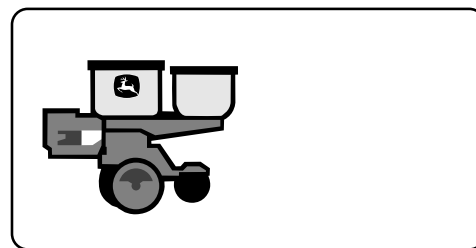
OUO6064,00005F0-40-22APR21

播種機詳細



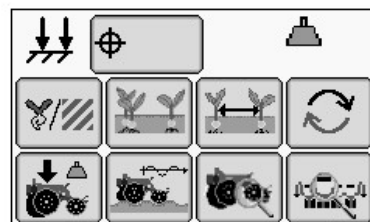
メニュー

A59325—UN—19FEB07



A59551—UN—08MAR07

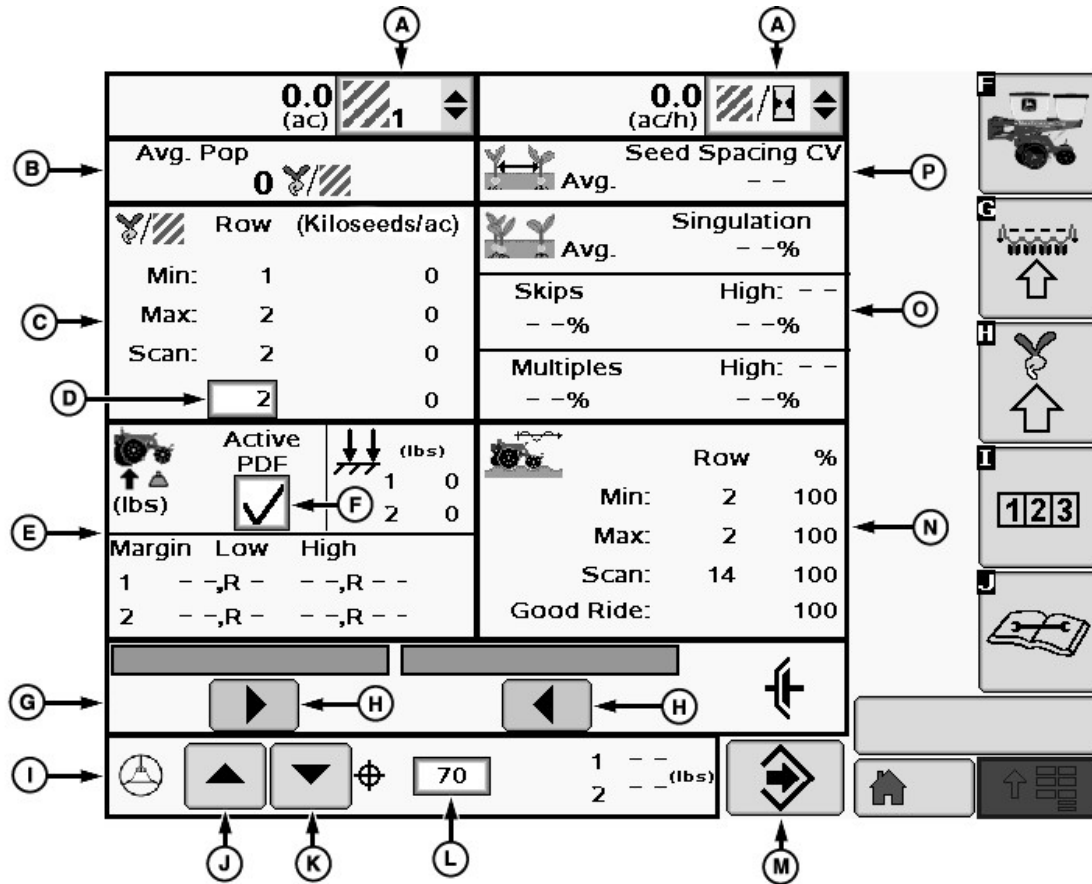
播種機ボタン



A67003—UN—30APR10

A : 播種機詳細ページボタン

[Menu (メニュー)] >> [Planter (播種機)] >> [Planter Detail Page (播種機詳細ページ)] ボタンを選択します。



A109650—UN—23APR21

- A : リストボックス
 B : 平均種子密度
 C : 種子密度
 D : 条選択入力ボックス
 E : ダウンフォースエリア
 F : アクティブダウンフォース
 G : セクションコントロール
 H : 手動制御

- I : 空気圧式ダウンフォース
 J : ステップ増加
 K : ステップ減少
 L : 空気圧式ダウンフォース目標マージン
 M : リターンボタン
 N : 走行状況
 O : 種子単一化
 P : 種子間隔変動係数

播種機詳細画面にはアクティブな播種情報が表示されます。播種機の停止中は画面は更新されません。播種機が動き始めると、画面は更新を再開します。

播種機の詳細ページには次の各項があります。

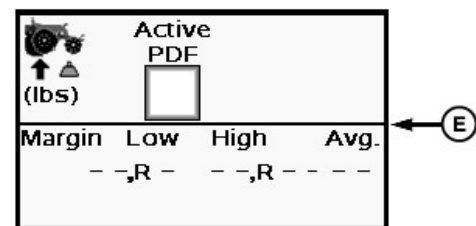
リストボックス (A) および (B) には、次の情報とオプションが表示されます。選択するにはボックスを選択します。

- フィールドエリア 0
- フィールドエリア 1
- フィールドエリア 2
- 時間当たりのエリア
- 真空センサーの読み値
- トラクター速度

種子密度 (C) エリアには、リストされた条の次の情報とオプションが表示されます。

- 最低の種子密度 (最小) の条。
- 最高の種子密度 (最大) の条。

- 条 (スキャン) ごとの種子密度。
- 入力ボックス (D) に入力された条の種子密度。



A73037—UN—13OCT11
 単一設定点 (アクティブ対応)

	Margin	Low	High	Avg.
1	--,R	--,R	---	---
2	--,R	--,R	---	---

A73038—UN—13OCT11

2 設定点

	Margin	Low	High
1	--,R	--,R	---
2	--,R	--,R	---

A73039—UN—13OCT11

アクティブコントロール (1 ランク)

	Margin	Low	High
1	--,R	--,R	---
2	--,R	--,R	---

A73040—UN—13OCT11

アクティブコントロール (2 ランク)

E : ダウンフォースエリア (変動)

ダウンフォース (E) エリアには次の情報が表示されます：

- 合計マージン
- 低条マージン
- 高条マージン
- 平均ダウンフォースマージン

チェックボックスを使用して、アクティブなダウンフォース (F) を有効または無効にします。

セクションコントロール (G) には、次の情報とオプションが表示されます。

- アクティブな/無効化された条またはセクション。
- 手動セクションコントロール (H) ボタン。

A72946—UN—06OCT11

単一設定点ダウンフォース

A72947—UN—06OCT11

2 設定点ダウンフォース

A72949—UN—06OCT11

1 ランクアクティブマージン

A72948—UN—06OCT11

2 ランクアクティブマージン

I: 空気圧式ダウンフォース (変動)

空気圧式ダウンフォース (I) には、次の情報とオプションが表示されます。

- ステップ増加 (J) ボタンを押すと、ダウンフォースの設定中に入力した量でダウンフォースが増加します。
- ステップ減少 (K) ボタンを押すと、ダウンフォースの設定中に入力した量でダウンフォースが減少します。
- 空気圧式ダウンフォース目標入力ボックス
- 実際の空気圧式ダウンフォース出力フィールド

入力ボックスを選択し、システムで監視する特定の目標マージン (L) 圧力を入力します。

リターン (M) ボタンを押すとメイン播種機画面に戻ります。

走行状況 (N) エリアには、次の情報が表示されます。

- 最低の走行特質 (最小) の条。
- 最高の走行特質 (最大) の条。
- 現在スキャン中の条の走行特質。
- すべての条の平均走行特質。

種子単一化 (O) エリアには、次の情報が表示されます。

- 単一化率は、すべての条の平均です。
- 欠粒率は、すべての条の平均です。
- 欠粒の割合が最も高い条の番号です。
- 複数播種率は、すべての条の平均です。
- 複数播種の割合が最も高い条の番号です。

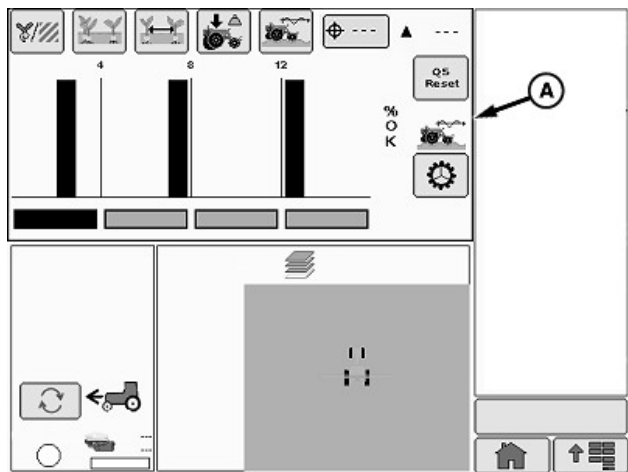
種子間隔の変動係数 (P) は、すべての条の平均です。

OUO6064,00005F1-40-23APR21

ハーフスクリーンのレイアウト

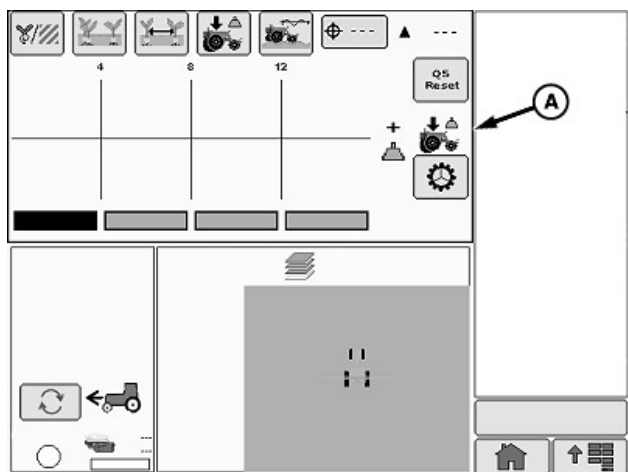
注記：ハーフスクリーンのレイアウトと複数のホームページは、John Deere™ SeedStar™ 2 モニターを John Deere™ Greenstar™ ディスプレイと共に使用する場合にはのみ使用できます。

注記： ハーフスクリーンのレイアウトは、レイアウトマネージャで設定する必要があります。



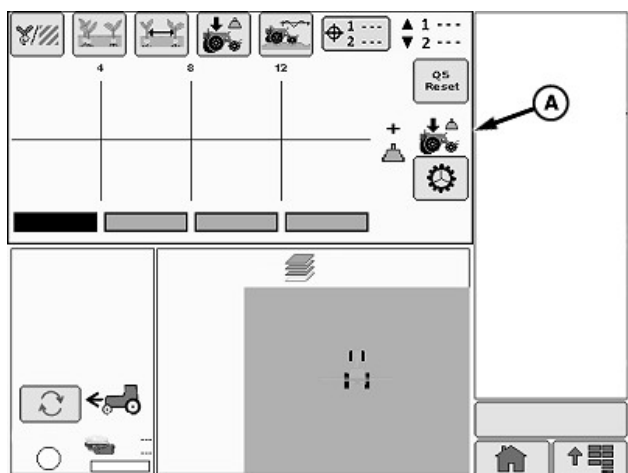
播種機概要 (走行状況)

A72613—UN—19SEP11



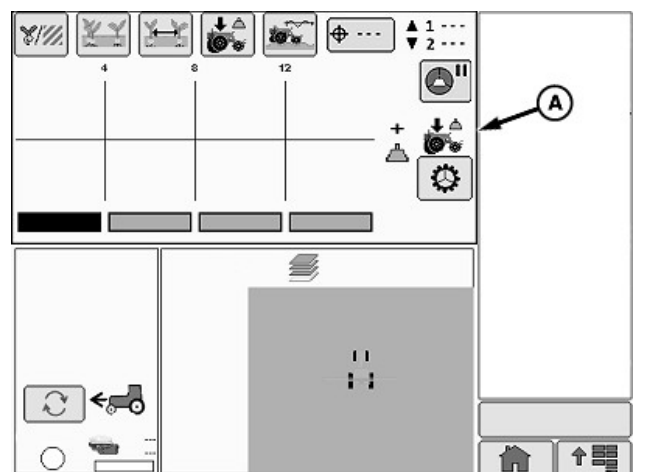
播種機概要 (単一設定点下向き力)

A72614—UN—19SEP11



播種機概要 (2 設定点下向き力)

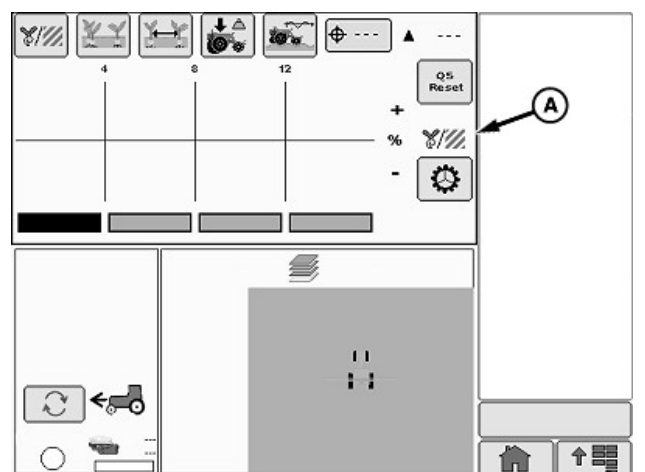
A72618—UN—19SEP11



播種機概要 (アクティブ下向き力 (2 センサー))

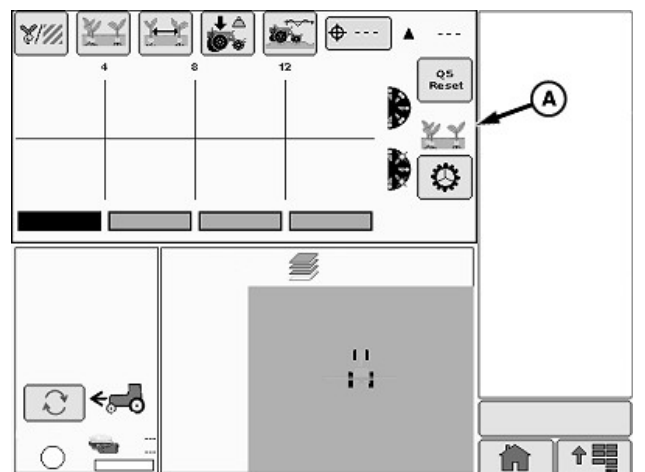
A72619—UN—19SEP11

A：ハーフスクリーン



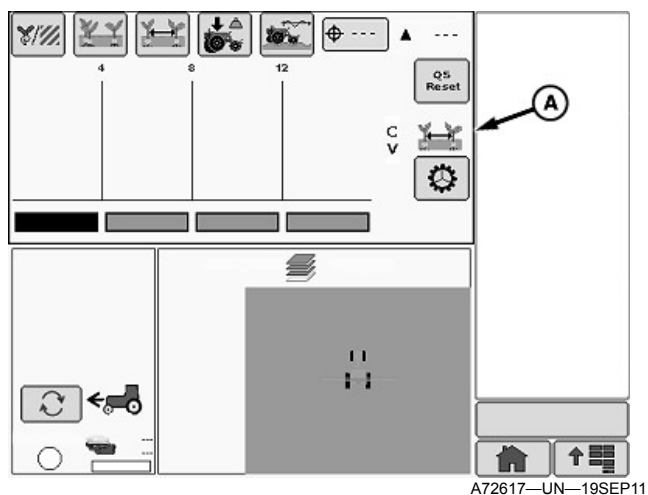
播種機概要 (種子密度)

A72615—UN—19SEP11



播種機概要 (播種単一化)

A72616—UN—19SEP11



播種機概要 (種子間隔変動係数)

A : 半幅スクリーン

半幅スクリーン (A) レイアウトを選択した場合、スクリーンエリアに提示される情報は少なくなります。エラーメッセージは、半幅スクリーンでは現れません。音声の信号でエラーが示された場合は、フルスクリーンモードにしてエラーメッセージを見てください。

スクリーンレイアウトの設定方法 (「モニター使用法」セクションの「スクリーンレイアウトマネージャ」を参照してください)。

フルスクリーンモードにして構成、トータル、診断の各ソフトキーを使用するには、**メニュー** >> **播種機アプリケーション** ボタンを選択します。

画面領域情報**QC Reset : QC リセット**

OUO6064,00005F2-40-10NOV11

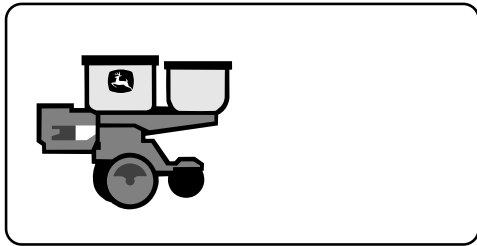
カウンターと計算

エリアカウンター、毎時種子数、エリア当たりの種子数、空になるまでのエリア



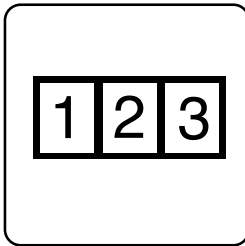
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



トータルソフトキー

A59174—UN—29JAN07



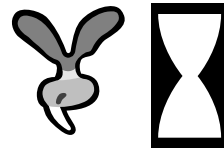
エリアカウンター

A59547—UN—08MAR07



空になるまでのエリア

A59553—UN—08MAR07



播種時間

A59548—UN—08MAR07



エリア当たりの種子数の平均

A62922—UN—23JUL08



ゼロボタン

A59369—UN—20FEB07

1. **メニュー >> 播種機ボタン >> トータルソフトキー >> トータルタブ**を選択します。

スクリーンアイテム：

- 調節可能なエリアカウンター 2 つ
- 調節できないトータルエリアカウンター
- 調節できない播種時間カウンター
- エリア当たりの種子数の平均カウンター
- アラームを発するまでにゼロまで数える調節可能なカウンター

2. **Area Counter (エリアカウンター)** 1 または 2 の入力ボックスを選択し、ゼロを入力してカウンターをクリアするか、値を入力して前のカウントを継続する。

3. **Area Until Empty (空になるまでのエリア)** 入力ボックスを選択してカウントダウンするエリアを入力する。カウントがゼロに達するとフルページで警告が現れ、音響警報が発せられる。ある量の種子がカバーできる面積を計算するには、「種子見積もりの計算」を参照。その値を「空になるまでのエリア」入力ボックスに入力する。ホッパが空になる

前にアラームが出るように設定するには、種子がかバーするよりも少しだけ小さい値を入力する。

4. **Seeding Hours** (播種時間) は種子が実際にまかれている時間を記録する。**Seeding Hours**は種子センサーが種子の流れを検出しているときのみカウントする。
5. 新しいフィールドに入力したとき、または農作物のタイプを変更したときには、「Average Seeds Per Area (エリア当たりの平均種子数)」をクリアにするため、**Zero** (ゼロ) ボタンを選択する。このカウンターは、実際に種を播かれた面積に、種子センサーの検出する実際の総種子数から平均を割り出します。

画面領域情報

Planter Totals : 播種機トータル

Totals : 総量

ac : エーカー

ha : ヘクタール

h : 時間数

avg sds/ac : 1 エーカー当たりの平均種子数

avg sds/ha : 1 ヘクタール当たりの平均種子数

OUO6064,00001D2-40-30JUN10

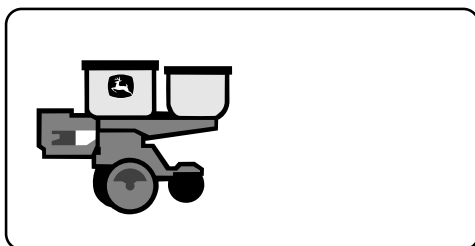
繰出スプロケット計算

重要 : 計算が正常に機能するには、モニターは機械とレート設定に完全に設定されている必要があります。



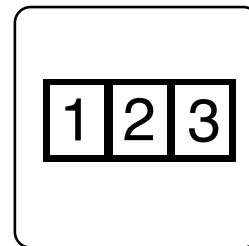
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



トータルソフトキー

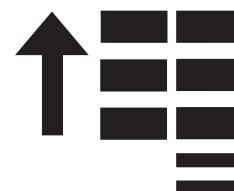
A59174—UN—29JAN07

1. **メニュー** >> **播種機ボタン** >> **トータルソフトキー** >> **Calc (計算)** タブ >> **Transmission (繰出装置)** ドロップダウンを選択します。
2. **Target Population** (目標播種数) を入力ボックスに入力する。
3. ドロップダウンメニューで**Disk Type** (ディスクタイプ) を選択する。
推奨する繰出値が現れる。

OUO6064,00001D3-40-29JUN10

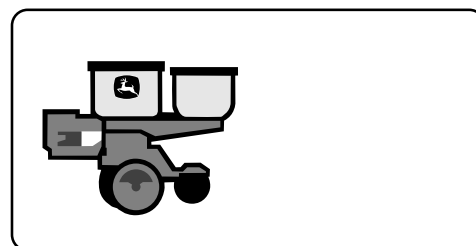
種子見積もり

重要 : 計算が正常に機能するには、モニターは機械とレート設定に完全に設定されている必要があります。



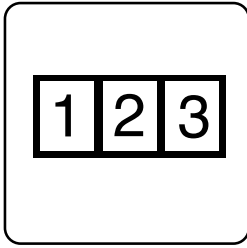
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



トータルソフトキー

A59174—UN—29JAN07

Area : エリア
Bags : バッグ
ac : エーカー
ha : ヘクタール
in/seed : 種子当たりのインチ
cm/seed : 種子当たりのセンチメートル
seed/ft : フィート当たりの種子数
seed/m : メートル当たりの種子数
in rows : インチ条
cm rows : センチメートル条

OUO6064,00001D4-40-29JUN10

1. **メニュー >> 播種機ボタン >> トータルソフトキー >> Calc (計算) タブ**を選択します。
2. ドロップダウンボックスから**Seed Estimator (種子見積もり)**を選択する。
3. **Calculated By (計算方法)** ドロップダウンボックスから **Bag (バッグ)** を選択します。
4. **Population** 入力ボックスを選択し、目標種子密度を入力します。
5. **Seeds/bag** 入力ボックスを選択し、各種子バッグに入れる種子数を入力します。
6. **バッグあたりの重量**の入力ボックスを選択し、スクリーンに表示された単位でバッグの重量を入力します。
7. **バッグの選択** : 入力ボックスを選択し、ホッパーにあげられた種子バッグの数を入力します。
8. 「area until empty (空になるまでのエリア)」に、凡そのエリアの大きさが自動的に計算されて示される。この値を**トータルタブ >> Area Until Empty (空になるまでのエリア)** 入力ボックスに入力して、アラームを有効にします。少しだけ小さめの値を入力して、ホッパーが実際に空になる前にアラームが出るように設定します。

スクリーン下部はまた、あるエリアに必要な種子バッグの数を計算するのに使用します。

1. ここまでのデータを正確に入力します。
2. **Area** 入力ボックスを選択し、播種予定エリアを入力します。
3. このエリアをカバーするために必要なバッグの概数は自動的に計算され、**バッグ**ボックスに表示されます。。

画面領域情報

Planter Calculations : 播種機計算

Calc : 計算

Seed Estimator : 種子見積もり

Calculated By : 計算方法

Bag : バッグ

Population : 播種数

seeds/ac : 1 エーカー当たりの種子数

seeds/ha : 1 ヘクタール当たりの種子数

Seeds/bag : バッグ当たりの種子数

Lbs/bag : バッグ当たりのポンド値

kg/bag : バッグ当たりのキログラム値

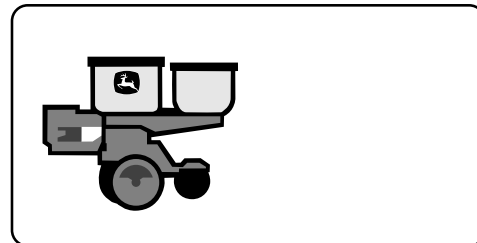
ユニットによる種子見積もり

重要 : 計算が正常に機能するには、モニターは機械とレート設定に完全に設定されている必要があります。



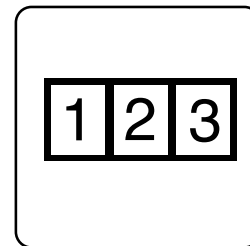
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



トータルソフトキー

A59174—UN—29JAN07

1. **メニュー >> 播種機ボタン >> トータルソフトキー >> Calc (計算) タブ**を選択します。
2. ドロップダウンボックスから**Seed Estimator (種子見積もり)**を選択する。
3. **Calculated By (計算方法)** ドロップダウンボックスから **Unit (単位)** を選択します。

4. **Population** 入力ボックスを選択し、目標種子密度を入力します。
5. **Seeds/unit** 入力ボックスを選択し、各種子容器に入れる種子数を入力します。
6. **ユニットあたりの重量**の入力ボックスを選択し、スクリーン上の単位で種子容器の重量を入力します。
7. **単位**の選択：入力ボックスを選択し、ホッパーに入れる種子容器の数を入力します。
8. 「area until empty (空になるまでのエリア)」に、凡そのエリアの大きさが自動的に計算されて示される。この値を**トータルタブ >> Area Until Empty (空になるまでのエリア)** 入力ボックスに入力して、アラームを有効にします。少しだけ小さめの値を入力して、ホッパーが実際に空になる前にアラームが出るように設定します。

スクリーン下部はまた、あるエリアに必要なユニットの数を計算するのにも使用します。

1. ここまでのデータを正確に入力します。
2. **Area** 入力ボックスを選択し、播種予定エリアを入力します。
3. この面積をカバーするために必要なユニットの概数は自動的に計算され、**Units (単位)** ボックスに表示されます。。

画面領域情報

Planter Calculations : 播種機計算

Calc : 計算

Seed Estimator : 種子見積もり

Calculated By : 計算方法

Unit : ユニット

Population : 播種数

seeds/ac : 1 エーカー当たりの種子数

seeds/ha : 1 ヘクタール当たりの種子数

Seeds/unit : ユニット当たりの種子数

Lbs/unit : ユニット当たりのポンド値

kg/unit : ユニット当たりのキログラム値

Area : エリア

Units : ユニット

ac : エーカー

ha : ヘクタール

in/seed : 種子当たりのインチ

cm/seed : 種子当たりのセンチメートル

seed/ft : フィート当たりの種子数

seed/m : メートル当たりの種子数

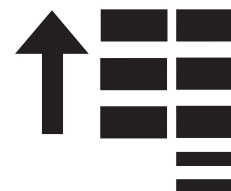
in rows : インチ条

cm rows : センチメートル条

OUO6064,00001D5-40-29JUN10

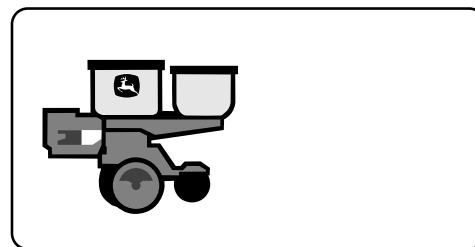
重量での種子見積もり

重要 : 計算が正常に機能するには、モニターは機械とレート設定に完全に設定されている必要があります。



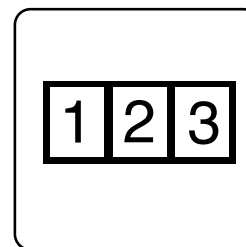
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



トータルソフトキー

A59174—UN—29JAN07

1. **メニュー >> 播種機ボタン >> トータルソフトキー >> Calc (計算)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから**Seed Estimator (種子見積もり)**を選択する。
3. **Calculated By (計算方法)** ドロップダウンボックスから**Weight (重量)**を選択します。
4. **Population** 入力ボックスを選択し、目標種子密度を入力します。
5. **Seed Size** 入力ボックスを選択し、1 kg (lb) あたりの種子数を入力します。
6. **Total Weight (総重量)** 入力ボックスを選択し、ホッパに入れられる種子の総重量を入力する。
7. 「area until empty (空になるまでのエリア)」に、凡そのエリアの大きさが自動的に計算されて示される。この値を**トータルタブ >> Area Until Empty (空になるまでのエリア)** 入力ボックスに入力して、アラームを有効にします。少しだけ小さめの値を入力して、ホッパが実際に空になる前にアラームが出るように設定する。

スクリーン下部はまた、あるエリアに必要な重量を計算するのにも使用します。

1. ここまでのデータを正確に入力する。

2. **Area** 入力ボックスを選択し、播種予定エリアを入力します。
3. このエリアをカバーするのに要する重量の凡の数は自動的に計算され、**Total Weight (総重量)** :ボックスに表示される

画面領域情報

Planter Calculations : 播種機計算

Calc : 計算

Seed Estimator : 種子見積もり

Calculated By : 計算方法

Weight : 重量

Population : 播種数

seeds/ac : 1 エーカー当たりの種子数

seeds/ha : 1 ヘクタール当たりの種子数

Seed Size : 種子サイズ

seeds/lb : ポンド当たりの種子数

seeds/kg : キログラム当たりの種子数

Area : エリア

ac : エーカー

ha : ヘクタール

lb : ポンド

kg : キログラム

in/seed : 種子当たりのインチ

cm/seed : 種子当たりのセンチメートル

seed/ft : フィート当たりの種子数

seed/m : メートル当たりの種子数

in rows : インチ条

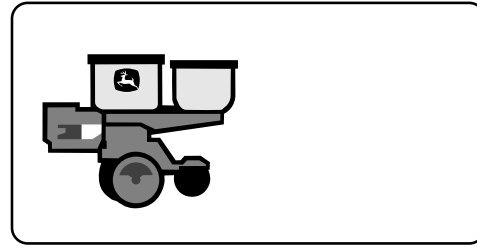
cm rows : センチメートル条

lb/ac : 1 エーカー当たりのポンド値

kg/ha : 1 ヘクタール当たりのキログラム値

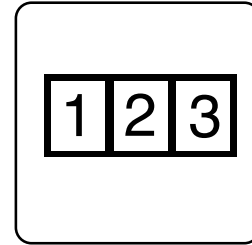
Total Weight : 総重量

OUO6064,00001D6-40-29JUN10



A59551—UN—08MAR07

播種機ボタン



A59174—UN—29JAN07

トータルソフトキー

1. **メニュー** >> **播種機ボタン** >> **トータルソフトキー** >> **Calc (計算)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Vacuum** を選択します。
3. **Seeds per kg (lb.) (キログラム当たりの種子 (ポンド))** 入力ボックスを選択し、種子のサイズを入力する。
4. **Disk Type (ディスクタイプ)** ドロップダウンボックスを選択し、メーターに取り付けられたディスクのタイプを選択する。
5. **Seed Disk (種子ディスク)** ドロップダウンボックスを選択し、メーターに取り付けられたディスクを選択する。

真空計算

重要 : 計算が正常に機能するには、モニターは機械とレート設定に完全に設定されている必要があります。

重要 : 推奨する真空レベルは単なる開始点です。適切な単一化ができるように真空レベルを上下に調節してください。

推奨する真空レベルと実際の真空レベルの読み値はスクリーン下部に表示されます。

画面領域情報



A59325—UN—19FEB07

メニュー

Planter Calculations : 播種機計算

Calc : 計算

Vacuum : 真空

seeds/lb : ポンド当たりの種子数

seeds/kg : キログラム当たりの種子数

Disk Type : ディスクタイプ

Corn : トウモロコシ

Soybeans : 大豆

Cotton : 綿

Sorghum : ソルガム

Sunflower : ヒマワリ

Edible Beans : 食用大豆

Peanuts : ピーナツ

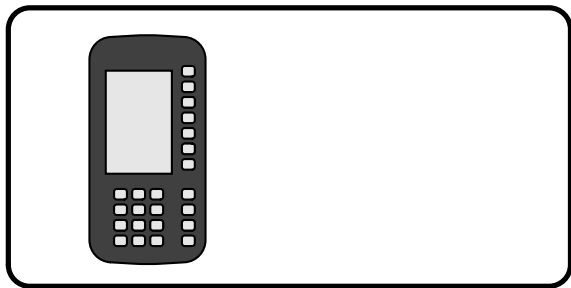
Sugar Beets : 砂糖大根

Seed Disk : 種子ディスク
Suggested V : 推奨する真空
Actual Vacuum : 実際の真空

OUO6064,00001D7-40-29JUN10

バリアブルレート液体肥料

可変レート施肥概要



A61356—UN—13NOV07
オリジナル GreenStar モニターボタン

可変施肥機 (VRF) システムは Original GreenStar™ ディスプレイ、または GreenStar™ ディスプレイの Original GreenStar™ モードで独自にモニターされます。Original GreenStar™ モードに入るには、**メニュー >> Original GreenStar モニター** ボタンを選択します。

注記：可変施肥機システムは他社の ISO 11783 準拠のディスプレイ上で動作しません。

Original GreenStar モニターの画面には警告メッセージは表示されません。音響警報が鳴った場合は、SeedStar™ 2 画面に戻ってメッセージを確認してください。

可変速施肥は次の 3 つの基本構成要素で成り立っています。

1. Original GreenStar™ モードの Original GreenStar™ ディスプレイ。
2. 播種機フレームに取り付けられた SeedStar™ 可変速施肥コントローラ。このコントローラはポンプの回転数、ピストンのストローク、対地速度、走行距離をモニターします。対地速度と走行距離はレーダー入力から得ます。
3. 肥料用可変排水量ピストンポンプ。

SeedStar™ 可変施肥機システムでは、オペレータは播種中にキャビンから施肥率を変えることができます。

- 施肥レートは異なる土壌のタイプや、灌漑された、また乾燥した土壌に対して調節できます。
- システムには 5 つの異なる施肥レートをプログラムできます。播種中は、オペレータの方はプログラムレートされたのどれでも選択して施肥量の変更ができます。
- 2 台の別個のポンプを異なるレートにプログラムできます。

地表で駆動されるメカニズムがポンプを回転させる動

力を供給します。ひとたびプログラムすると、施肥レートは対地速度に関わりなく一定になります。

ポンプの出力範囲には 2 つあります。高い、または低い範囲は異なるスプロケットの組合せで決定されます。出力レートはどちらの範囲でも可変です。

お使いの播種機ポンプと供給システムのモデルについての具体的な情報は、播種機オペレータマニュアルを参照してください。

レートを選択すると、コントローラはポンプ回転速度、ピストンのストローク、走行距離をモニターして実際の施肥レートを計算します。計算された薬量が選択したレートと異なる場合は、コントローラはピストンのストロークを調節して選択したレートに合うようにします。真の対地速度はレーダーまたは CAN バスからの GPS の対地速度信号で求めます。実装速度はポンプの回転速度から間接的に求めます。コントローラは異なる速度の読み値から滑りのパーセンテージを計算し、ポンプのストロークを変化してこれを補正します。すべりが予め決められた値を超した場合は、警告が発せられます。

システムが正しく動作するためには、次の構成部品がアクティブまたは接続されている必要があります。

- 接触ドライブまたは地表ホイールドライブ
- レーダーまたは GPS 対地速度信号
- ポンプ回転数センサー
- ポンプストロークポジションセンサー

施肥システムには、分流式と中央マニホールドの 2 種類の構成があります。

- 分流器は肥料の圧力を維持しつつ、流れを制御する装置です。分流器は施肥レートの変更に際して最大の柔軟性を発揮します。
- 中央マニホールドシステムは全体的なシステム圧力範囲内でいくらかの調整ができます。各条にあるオリフィスが肥料の流れを制御します。レートの増大と共に圧力も増加します。圧力があるレベルに達すると、システムに損傷を与えずにそれ以上流れを増加することができなくなります。

ユーザーには様々な警告や注意事項が出されます。次にいくつか例を挙げます。

- No power detected on motor drive (モータードライブに動力無し)
- Over or under application! (施肥量過少または過多 !)
- Pump position sensor not detected (ポンプポジションセンサー検出出来ず)
- Pump 1 has no response to control (ポンプ 1 コントロールに対して応答無し)
- VRF system problem detected (VRF システムに問題発生) Pump Number 2 calculated rates inaccurate (ポンプ 2 の計算上のレートが不正確)
- VRF system sprocket change detected (VRF システ

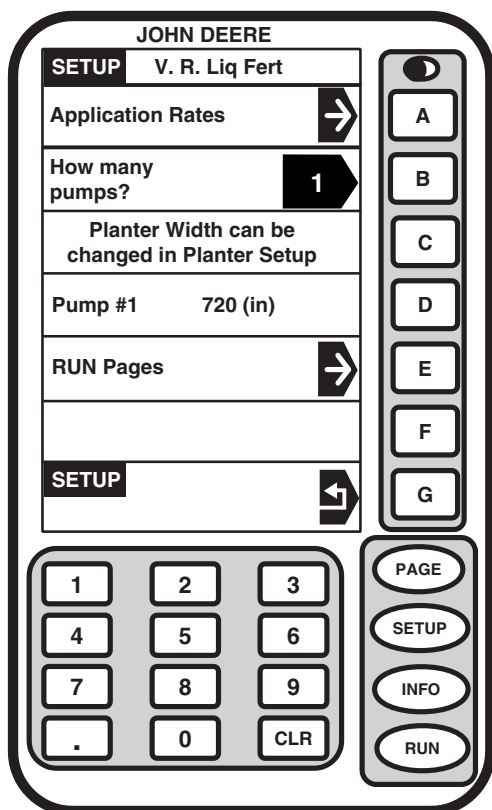
ムスプロケットの変更を検出) Pump Number 1 recalibrated (ポンプ 1 再校正)

- Lost communications with mobile processor (モバイルプロセッサとの通信途絶え)
- Battery voltage out of range (バッテリー電圧範囲外)

OUO6064,00001FA-40-09JUL10

注記：2 台のポンプを入力する場合は、同じレートか異なるレートを適用するようにポンプを設定してください。

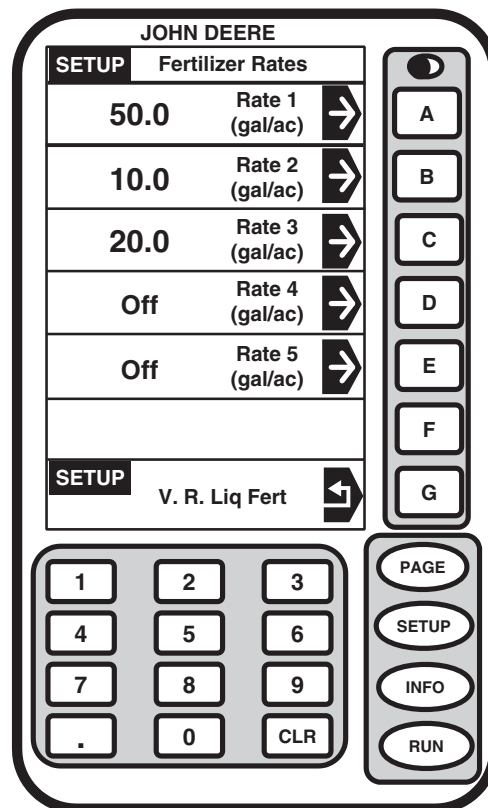
Application Rates (施肥レート)



A65056—UN—30JUL09

1. **SETUP (設定) >> V.R. Liq Fert** を選択します。
2. キー「**B**」を選択し、機械にあるポンプの台数を入力する。
3. 施肥レートオプションを選択する。

スクリーンエリアの情報		
SETUP	Variable Rate Liquid Fertilizer (可変レート液体肥料)	
	Application Rates (施肥レート)	A
	ポンプ台数?	B
	播種機幅は播種機設定で変更可能	C
	ポンプ No.1 720 in	D
	実行ページ	E
		F
SETUP		G

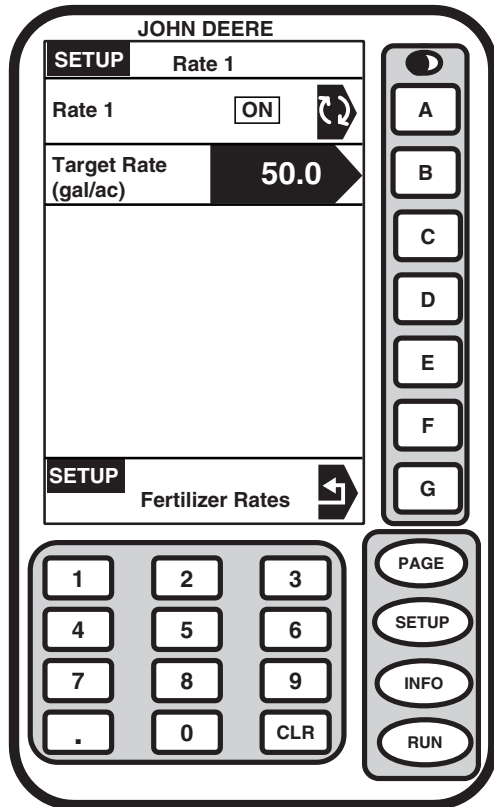


A65057—UN—30JUL09

4. **A ~ E** キーを選択してレートを設定します。

スクリーンエリアの情報		
SETUP	施肥率	
	50.0 レート 1 (ガロン / エーカー)	A
	10.0 レート 2 (gal/acre)	B
	20.0 レート 3 (gal/acre)	C
	オフ レート 4 (gal/acre)	D
	オフ レート 5 (gal/acre)	E
		F
SETUP	可変液肥装置	G

VRF 総量

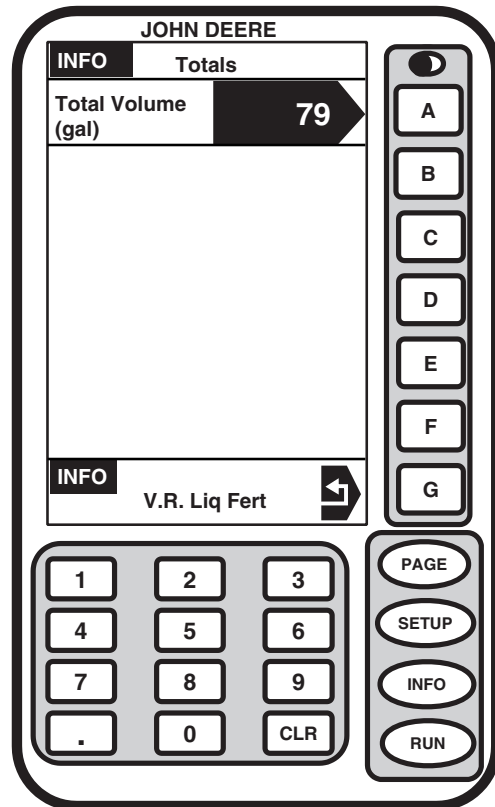


A65058—UN—30JUL09

5. キー、**A** を選択してレートオン、オフ間を切り替える。レートは、実行ページがオンになっているときにのみ、そのオプションとして使用できます。
6. キー、**B** を選択し、テンキーでレートを入力する。

スクリーンエリアの情報		
SETUP	レート 1	
レート 1 「オン」		A
目標レート (gal/acre) 50.0		B
		C
		D
		E
		F
SETUP 施肥率		G

OUC6074,0001077-40-30JUL09



A65059—UN—30JUL09

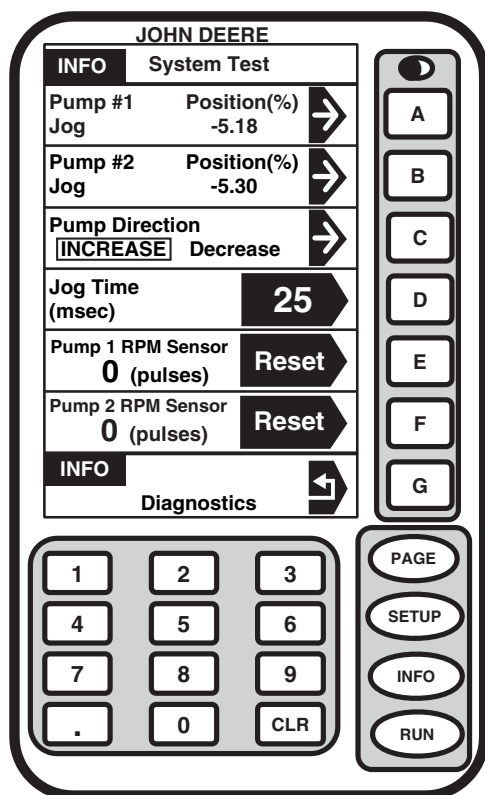
INFO (情報) >> V.R. Liq Fert >> Totals (トータル)

表示されている値は最後にゼロ点調整をしてからの総量です。**A** キー、**CLR (クリア)** キーの順に選択して値をゼロにします。

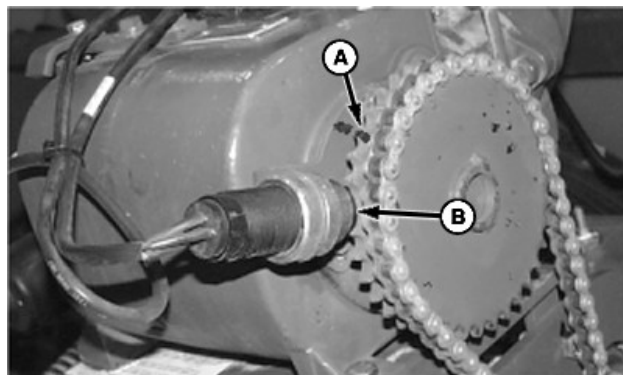
画面領域情報		
情報	トータル	
総量 (gal) 79		A
		B
		C
		D
		E
		F
情報 可変液肥装置		G

OUC6074,0001078-40-30JUL09

VRF システムテスト



A65060—UN—30JUL09



A50532—UN—01OCT02

A : スプロケットの歯
B : センサー

このテストは可変速施肥のポジションセンサーと回転数センサーの動作を確認します。

1. **INFO (情報) >> V.R. Liq Fert >> Diagnostics (診断) >> System Test (システムテスト)** を選択します。
2. **INCREASE (増加)** がハイライトされるまで **Pump Direction (ポンプ方向)** キーを選択します。

注記： ジョグ時間はミリ秒単位で測定されます。 999 ミリ秒は約 1 秒です。

3. **Jog Time (ジョグ時間)** キーを選択し、999 を入力する。

注記： ジョグボタンを押すたびにモーターは 1 秒間アクティブになります。

4. モーターが上限値に達して停止するまで **Pump Jog (ポンプジョグ)** キーを選択続けます。 上限では Pump Jog Position (ポンプジョグパーセンテージ) は 100 となる。
5. **DECREASE (減少)** がハイライトされるまで **Pump Direction (ポンプ方向)** キーを選択します。
6. モーターが下限に達して停止するまで **Pump Jog (ポンプジョグ)** を何度も選択する。 下限での Pump Jog Position (ポンプジョグ位置) パーセンテージはゼロパーセントとなる。
7. ポンプ方向を増加するように設定し、**Pump RPM Sensor (ポンプ回転数センサー)** リセットキーを選択する。
8. 参照点としてポジションセンサースプロケットの歯 (A) とポンプハウジングに印を付ける。
9. ポンプが 1 回転 (黒線) するまで接触駆動タイヤを回転する。 パルス 35 個は 1 回転を意味する。

回転速度センサーがスプロケット 1 回転当たり 35 パルスを記録しなかった場合、センサー (B) をスプロケットの歯から 2 mm (5/16 インチ) になるように調節する。 再度テストする。 まだセンサーが 1 回転当たり 35 パルスを記録しなかった場合、センサーを交換する。

スクリーンエリアの情報		
情報	システムテスト	
Pump Number 1 Jog Position (%) -5.18 (ポンプ番号 1 ジョグ位置 (%) -5.18)		A
ポンプ No.2 ジョグ位置 (%) -5.30		B
ポンプ方向「増加」減少		C
ジョグ時間 (ミリ秒) 25		D
ポンプ No.1 回転数センサー 0 (パルス) リセット		E
ポンプ No.2 回転数センサー 0 (パルス) リセット		F
情報 診断		G

OU06074.0001079-40-30JUL09

警告メッセージ

WARNING (警告) は個々のモジュールや Green Star ディスプレイが発し、オペレータの方に知るべき重大な問題や「状況」を通知します。 オペレータの方は通常先に進む前に一旦作業を停止し、警告を起こすこうした「問題や状況」を正してください。 警告はフルページディスプレイで表示されます。 ディスプレイ上部のセクションに表示されるタイトルは「WARNING」(警告)です。 WARNING (警告)の例としては播種機が条に播種をしていない、播種機が播種をしているのに対地速度がゼロ (対地速度センサーの故障を検出) などがあります。 WARNING (警告) はオペレータの方に提示する最高レベルの目に見えるアラームです。 原因となっている「状態、状況」

を解決することなく警告をキャンセルすると、その「状況」への継続的な警報としてディスプレイ下部に「CAUTION (注意)」が表示されます。同時に 2 つ以上の発生した場合は、キー「G」を使用して WARNING (警告) 間の切り替えができます。

CAUTION (注意) は個々のモジュールや Green Star ディスプレイによって生成され、オペレータが知るべき限度値を超えた機能や「状況」の発生をオペレータに通知します。注意メッセージは「G」ラインに表示されます。「注意」の例として、播種機の条の種子密度が指定された高低の限度を超えている、ホッパーレベルが低い、またはオペレータが確認した「警告」が「注意」メッセージに降格して「G」ラインに表示されている場合などがあります。CAUTION (注意) はオペレータの方に提示する中レベルの目に見えるアラームです。

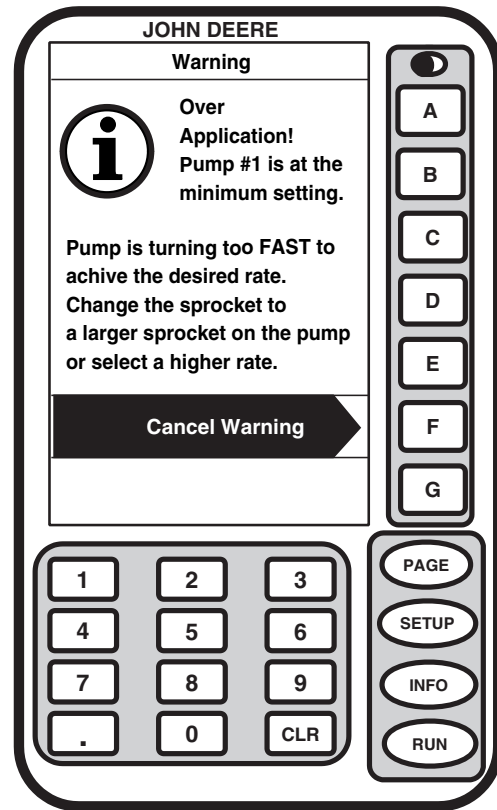
Advisories (注記) は「G」ラインに表示されるオペレータへのエラーメッセージで、たとえば、定数として許容範囲外の値の入力などの不適切な「行為」について通知します。これはオペレータに見えるように表示される最低レベルのアラームです。

OUO6074,0000688-40-01NOV07

可変施肥機警告

警告：施肥過多

注記：この警告の後には「Over Application! Pump #1 at min. setting」という「G」ラインの注意が続きます。



A65061—UN—30JUL09

この警告は、ポンプの設定が最低まで調整されているにも関わらず施肥量が多すぎる場合に出されます。大きなスプロケットを取り付けてポンプの速度範囲を変えるか、より高いレートを選択する必要があります。この警告には関連した注意もあります。この警告をクリアにすると、注意が発せられます。

画面領域情報

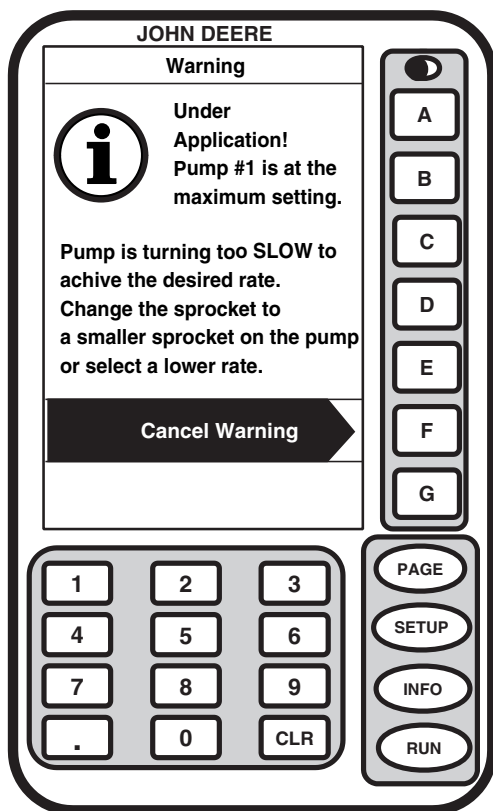
Over Application! Pump #1 is at the minimum setting.：施肥過多！ポンプ No. 1 は最小設定。

Pump is turning too FAST to achieve the desired rate. Change the sprocket to a larger sprocket on the pump or select a higher rate.：ポンプは設定レートに対して高速で回転し過ぎ。ポンプのスプロケットを大きなものに変更するか、より高いレートを選択する。

Cancel Warning：警告のキャンセル

警告：施肥過少！

注記：この警告の後には「Under Application! Pump #1 at max. setting」という「G」ラインの注意が続きます。



A65062—UN—30JUL09

この警告は、ポンプの設定が最高まで調整されているにも関わらず施肥量が少なすぎる場合に出されます。小さなスプロケットを取り付けてポンプの速度範囲を変えるか、より低いレートを選択する必要があります。この警告には関連した注意もあります。この警告をクリアにすると、注意が発せられます。

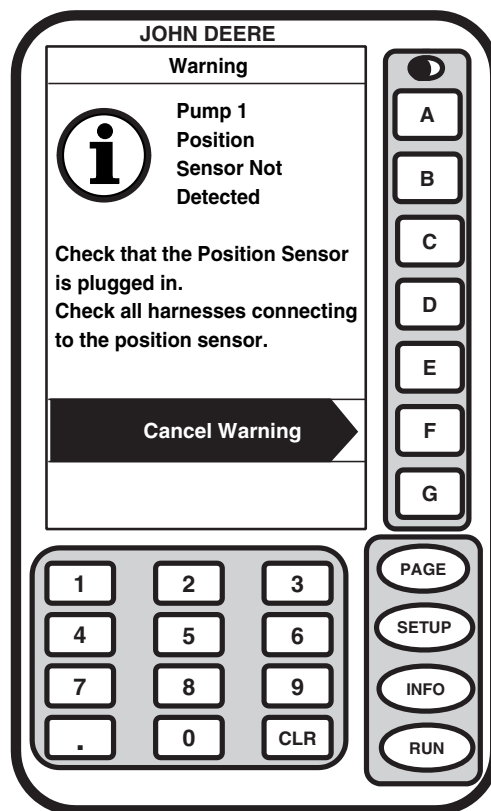
画面領域情報

Under Application! Pump #1 is at the maximum setting. : 施肥過少！ポンプ No. 1 は最大設定。
Pump is turning too SLOW to achieve the desired rate. Change sprocket to a smaller sprocket on the pump or select a lower rate. : ポンプは設定レートに対して低速で回転し過ぎ。ポンプのスプロケットを小さなものに変更するか、より低いレートを選択する。

Cancel Warning : 警告のキャンセル

警告 : Pump Position Sensor Not Detected (ポンプポジションセンサー検出出来ず)

注記 : この警告の後には、「Pump Sensor Fail」という「G」ラインの注意が続きます。



A65063—UN—30JUL09

このWARNING (警告) は、ポジションセンサーからの信号が来なかった場合に発せられます。この警告には関連した注意もあります。この警告をクリアにすると、注意が発せられます。

画面領域情報

Pump 1 Position Sensor Not Detected : Pump 1
 Position
 Sensor Not
 Detected
 (ポンプ 1
 ポジション
 センサー検
 出出来ず)

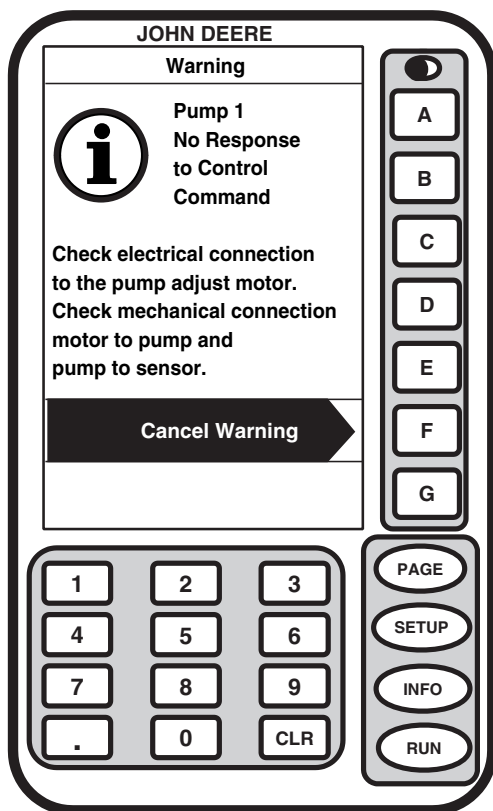
Check that the Position Sensor is plugged in. Check all harnesses connecting to the position sensor. :

ポジションセンサーが挿入されていることを確認する。ポジションセンサーに接続されているハーネスを全て点検する。

Cancel Warning : 警告のキャンセル

警告 : No Pump Response To Control Command
(コントロールのコマンドに対するポンプからの応答が無い)

注記 : この警告の後には、「*Pump not responding. Check System*」という「G」ラインの注意が続きます。



A65064—UN—30JUL09

この警告は、ポンプの調整モーターからの信号が来なかった場合に出されます。この警告には関連した注意もあります。この警告をクリアにすると、注意が発せられます。

画面領域情報

Pump 1 No Response to Control Command : Pump 1 No Response to Control Command (コントロールのコマンドに対するポンプ No. 1 からの応答が無い)

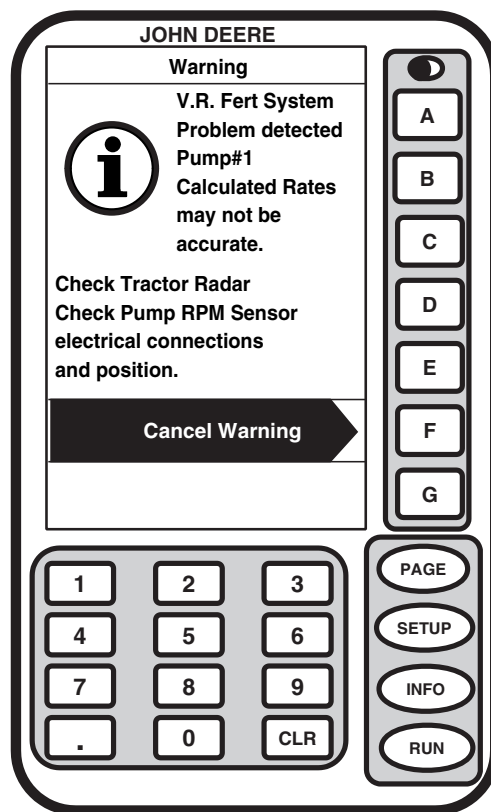
Check electrical connection to the pump adjust motor. Check mechanical connection motor to pump and pump to sensor.

：ポンプ調整モーターへの配線を点検してください。モーターからポンプへ、ポンプからセンサーへの機械的接続を点検してください。

Cancel Warning : 警告のキャンセル

警告 : V.R. Fert System Problem. (可変施肥機システムの問題です) Calculated rates may not be accurate. (計算レートが正確ではない可能性があります)

注記 : この警告の後には「Pump #1 Calculated Rate more than 10% off Target.」という「G」ラインの注意が続きます。



A65065—UN—30JUL09

この警告は、計算レートが目標レートよりも 10% 以上異なる場合に発せられます。この警告には関連した注意もあります。この警告をクリアにすると、注意が発せられます。

画面領域情報

V.R. Fert System Problem detected Pump #1 Calculated Rates may not be accurate.

：可変速施肥システムの問題がポンプ No. 1 を検出しました。計算されたレート

は正確ではない可能性
があります。

Check Tractor Radar Check Pump RPM Sensor electrical connections and position. :

トラクター
レーダー
チェックポン
プの回転速度
センサーの配
線と位置を点
検してくださ
い。

#1 recalibrated. : 可変速施肥システムスプロケットの
変更を検出 ポンプ 1 再較正

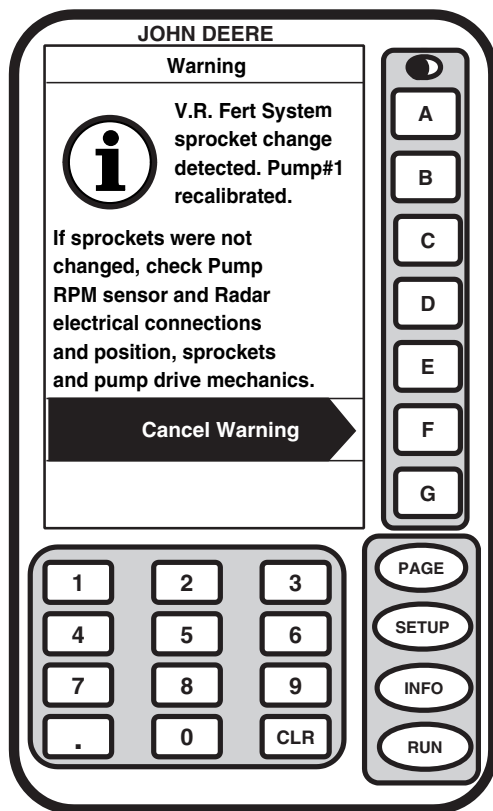
If sprockets were not changed, check Pump RPM sensor and Radar electrical connections and

position, sprockets and pump drive mechanics. : ス
プ
ロ

Cancel Warning : 警告のキャンセル

警告 : V.R. Fert. V.R. Fert. System sprocket change detected. (可変速施肥システムスプロケットの変更を検出)

注記 : この警告の後には、「*Pump #1 sprocket change detected.*」(ポンプ No.1 スプロケットの変更が検出されました) という「G」ラインの注意が続きます。



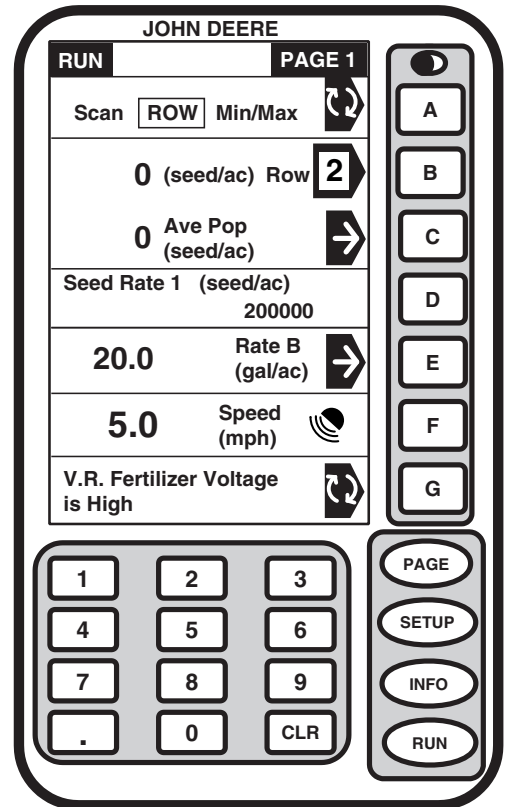
A65066—UN—30JUL09

このWARNING (警告) はセンサーがモーターの調節を検出することなくポンプの施肥が変更されたときに発せられます。この警告には関連した注意もあります。この警告をクリアにすると、注意が発せられます。

画面領域情報

V.R.Fert System sprocket change detected. Pump

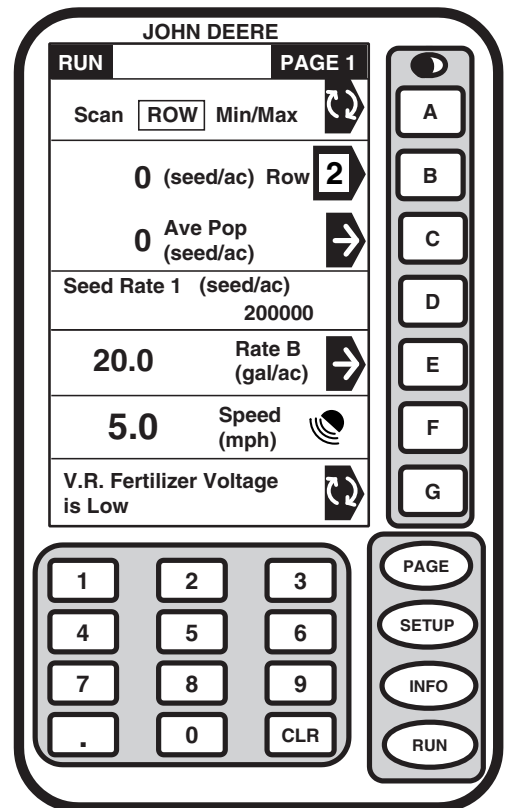
注意：可変施肥機高 / 低電圧



A65067—UN—30JUL09

ケットが変更されなかった場合は、ポンプ回転速度センサー、電気配線と位置、スプロケット、ポンプ駆動機構をチェックしてください。

Cancel Warning：警告のキャンセル



A65068—UN—30JUL09

この注意は可変施肥機電圧が高すぎたり低すぎたりする場合に発せられます。

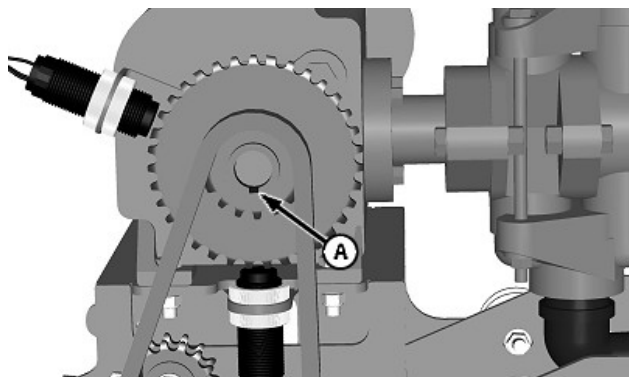
スクリーンエリアの情報			
RUN (実行)		ページ 1	
スキャン [条] 最小 / 最大			A
0 (seed / acre) 条			B
0 平均種子密度 (seed / acre)			C
種子レート 1 (seed / acre) 200000			D
20.0 レート B (gal/acre)			E
速度 5.0 (mile/h)			F
可変施肥機電圧が高い			G

画面領域情報			
RUN (実行)		ページ 1	
スキャン [条] 最小 / 最大			A
0 (seed / acre) 条			B
0 平均種子密度 (seed / acre)			C
種子レート 1 (seed / acre) 200000			D
20.0 レート B (gal/acre)			E
速度 5.0 (mile/h)			F
Variable Rate Fertilizer Voltage is Low (可変速施肥電圧が低い)			G

OUO6074.000068C-40-30JUL09

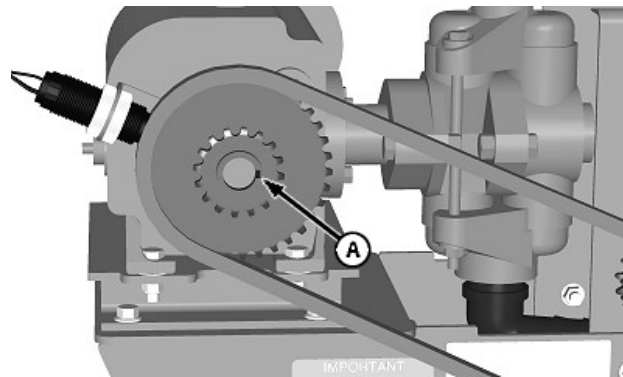
Disabling When Not In Use (不使用时の停止)

重要： 1770NT 24 条播種機などのダブルポンプシステムは、ポンプのチェーンが再取り付けされた時にお互いに 90 度の角度になったキー溝があり、そうでない場合は機械に損傷が起こります。



前部ポンプ

A54239—UN—08APR04



後部ポンプ

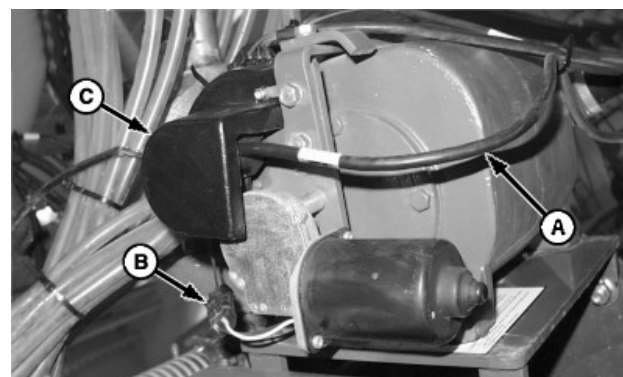
A54240—UN—08APR04

A : キー溝

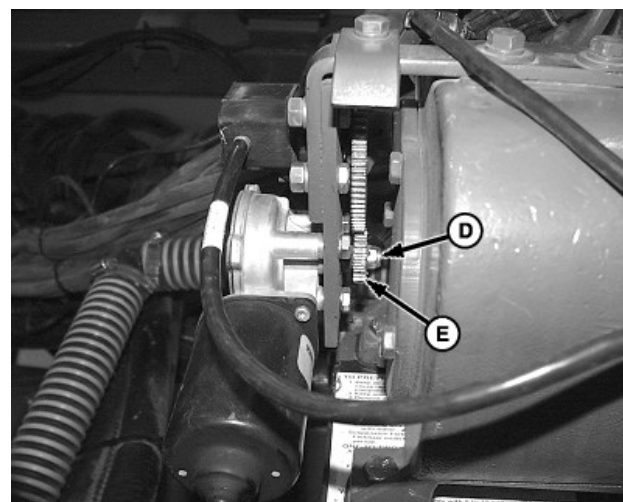
肥料システムを使用しない場合、駆動チェーンをポンプから取り外します。

OUO6074.0000C1A-40-08APR04

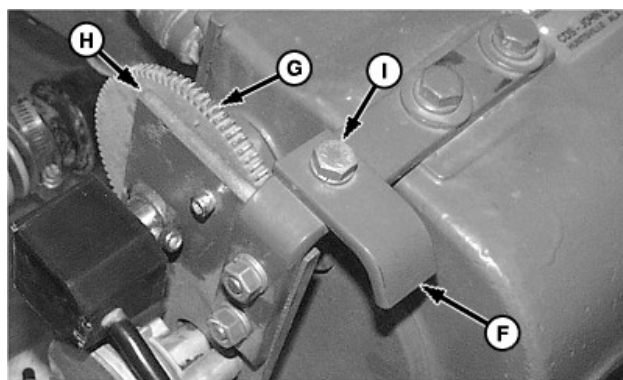
マニュアルオーバーライド



A54226—UN—07APR04



A54227—UN—07APR04



A54228—UN—07APR04

- A : ポジションセンサーハーネス
B : モーターハーネス
C : カバー
D : ロックナット
E : 小スプロケット
F : ロックダウンブラケット
G : 大ギア
H : ブラケットコーナー
I : ボルト

電子システム故障の際は、ポンプをマニュアルでロックして固定の施肥レートにすることができます。オペレータの方はこの機能で、固定のレートで施肥を継続できます。

1. 実施オペレータマニュアルの施肥レート表からポンプの設定を決定する。
2. ポジションセンサーハーネス (A) とモーターハーネス (B) の接続を外す。
3. カバー (C) を取り外す。
4. ロックナット (D) 小スプロケット (E) を取り外す。
5. 修理をし、部品を再度取り付け直すまで、カバー、ロックナット、小スプロケットを安全な場所に保管する。

注記：ポンプがすでにロックダウンモードに入っている場合、ロックダウンブラケット (F) を緩める必要があります。

6. 大ギア (G) を時計回りに完全に回転する。時計回りに完全に回した位置はポンプ設定「2」になります。
7. ブラケットの角 (H) に沿ってよく見て、「2」に最も近い歯にマークを付けます。
8. スプロケットを時計回りに回すにつれてブラケットの角 (H) を通り過ぎる歯の数を数える。表で歯の数を見、これがポンプの設定番号を表す。この番号は必要によりスプロケット上に印を付けても良い。
9. 設定ができたら、ロックダウンブラケット (F) のボルト (I) を緩め、ブラケットを位置まで回転してスプロケットの歯とかみ合うようにし、スプロケットを位置にロックする。ロックダウンブラケットを締める。

ゼロ調節点を越した歯の数で表されるポンプの設定	
ポンプの設定番号	歯数
ポンプ設定 No. 2	時計回りに完全に回って歯の数 0 個
ポンプ設定 No. 3	7 個
ポンプ設定 No. 4	14 個
ポンプ設定 No. 5	21 個
ポンプ設定 No. 6	28 個
ポンプ設定 No. 7	36 個
ポンプ設定 No. 8	45 個
ポンプ設定 No. 9	56 個
ポンプ設定 No. 10	時計回りに完全に 1 周

10. ロックダウン後 10 分間使用してからレートを確認し、ロックダウンが動いていないことと希望のレートが得られていることを確認する。

OUO6074.0000608-40-16SEP02

液体肥料センサー診断

1. トラクターをオフにする。キーをアクセサリーの位置に入れる。

2. センサーの配線が適切に接続されていることを確認する。

センサーが 1 つだけ使用されている場合は、これは必ず LEFT FERT のラベルの付いた線に接続する。

3. センサーの数が正しく選択されているようにする。

播種機ボタン >> Planter Configuration (播種機の設定) ソフトキー >> Sensors (センサー) タブ >> Fertilizer (肥料) ドロップダウン >> Sensors (センサー) ドロップダウンを選択します。機械のセンサーの数を入力する。

4. センサーは校正され、正しくゼロ点調節されているようにする。

- calibration (校正) 入力ボックスの各センサーにセンサー校正数、37.5 を入力する。
- 肥料マニホールドにたまった圧力を逃がし、次いで各センサーの ZERO (ゼロ) ボタンを押す。

5. 電圧が正しいことを確認する。

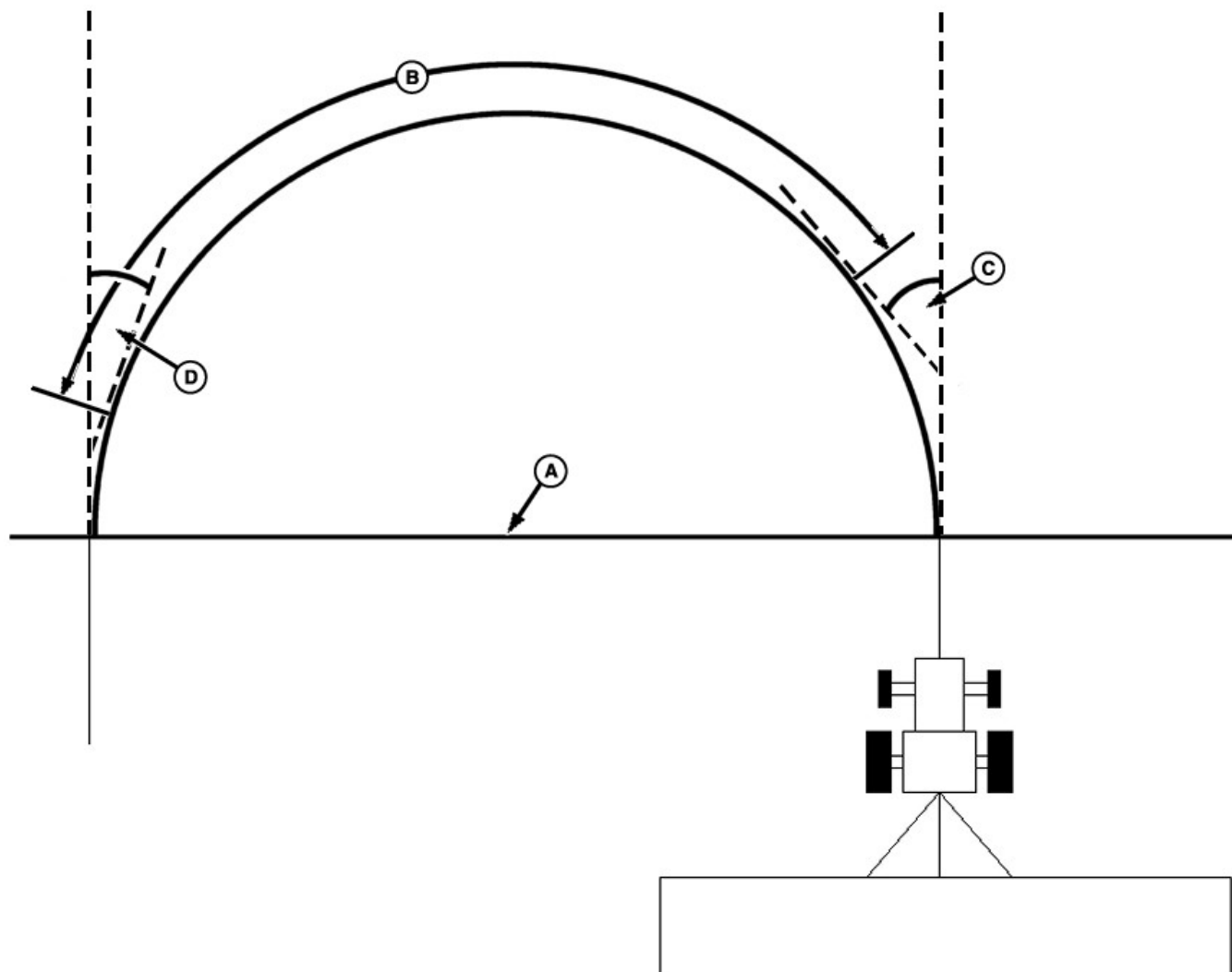
播種機ボタン >> 診断ソフトキー >> Readings (読み値) タブ >> System Voltages (システム電圧) ドロップダウンを選択します。

- コントローラの電圧は必ず 11 V 以上であること。
- センサー電源電圧は 8.0 V。
- 電圧がゼロの場合は、配線をチェックする。

OUO6074.000107A-40-29JUL08

警告画面

旋回ビュー警告抑止



A : 枕地
B : 警告抑止

John Deere™ GreenStar™ ディスプレイと John Deere™ ガイダンス製品を使用して運転している場合は、枕地 (A) での旋回時にフルスクリーン表示の種子モニター警告の抑止 (B) が可能です。

旋回ビュー種子警告抑止を有効にするには、Greenstar™ 2 Pro ガイダンスの設定で **Turning View (旋回ビュー)** チェックボックスをオンにしておく必要があります。

旋回ビューがオンになっている場合は次のことが起こります。

- 種子警告抑止と旋回ビューは、トラクターが Straight Track (直線路) を用いて現在のパスから 45 度 (C) 旋回されたときに始まる。
- 旋回ビューはトラクターが次のパスの 13 度以内 (D) の時に終了する。

C : 45 度旋回時に抑止される
D : 13 度旋回時に抑止を解除

- 種子警告抑止は、旋回ビューがスクリーンから消えてから 3 秒後に終了する。
- 警告は最大 22 秒間抑止される。

A62927—UN—24JUL08

OUO6064.00001FB-40-09JUL10

警告メッセージ

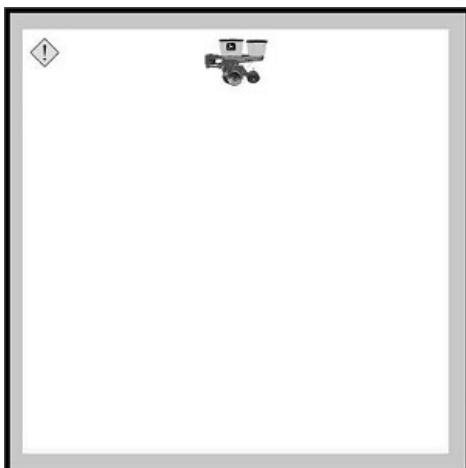


A61394—UN—19NOV07

WARNING (警告) は最高レベルの警報です。警告はオペレータの方に重大な問題について警報を発します。その先に進む前に警告を引き起こしている問題を解決することをお勧めします。警告はフルページのメッセージとして表示されます。警告の例としては、播種されていない条があることなどがあります。問題を正さないまま警告をキャンセルすると、引き続き注意を喚起するためにディスプレイ下部に注意事項が現れます。2 つ以上の警報が同時に起きた場合、オペレータの方はトグルボタンで警報をスクロールして見ることができます。

重要： メインの播種機実行ページに無い場合は、フルページの警告が出てオペレータの方は確実に問題を認識するようにします。

重要： ディスプレイ条で播種機実行スクリーンが出る場合、警告スクリーンは播種機の占めるスクリーンの一部分に現れます。ディスプレイ条で播種機実行スクリーンで見えないときにフルスクリーンの警告が出、オペレータの方が確実に問題を認識するようにします。

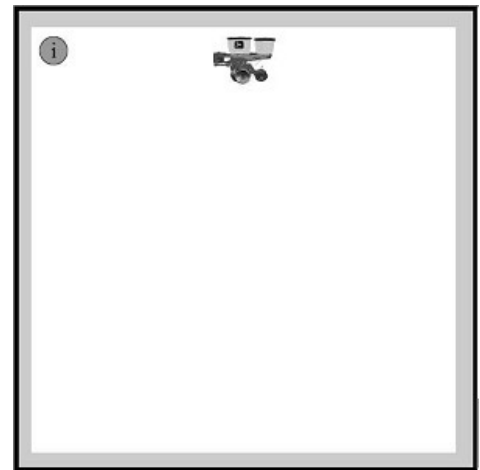


A61395—UN—19NOV07

CAUTION (注意) は中レベルの警報です。**CAUTION (注意)** はオペレータの方に動作限度値の範囲外であ

るが、停止をするほどは重大ではない問題について警報を発します。注意の例としては、上限、下限を逸脱した播種数が挙げられます。解決することなしにクリアした警告も注意として現れます。フルページの注意がクリアされると、解決されるまではスクリーン下部の 1 行にメッセージが出続けます。2 つ以上の警報が同時に起きた場合、オペレータの方はトグルボタンで警報をスクロールして見ることができます。

重要： ディスプレイ条で播種機実行スクリーンが出る場合、注意スクリーンは播種機の占めるスクリーンの一部分に現れます。ディスプレイ条で播種機実行スクリーンで見えないときにフルスクリーンの注意が出、オペレータの方が確実に問題を認識するようにします。



A61396—UN—19NOV07

Advisories (注記) は最低レベルの警報です。注記はオペレータの方に重大でも範囲外でもない有用な情報について警報を発します。特定の目標エリアを満たした場合に注記が発せられます。2 つ以上の警報が同時に起きた場合、オペレータの方はトグルボタンで警報をスクロールして見ることができます。

OUO6064,0000204-40-20JUL10

SeedStar™ 2 の警告スクリーン



A67965—UN—01JUL10

通信エラー。播種機メイン 2 はオフライン。配線を

チェックしてください。このアラームチェックを無効にするには診断コード 111111 を入力してください。



A72620—UN—19SEP11

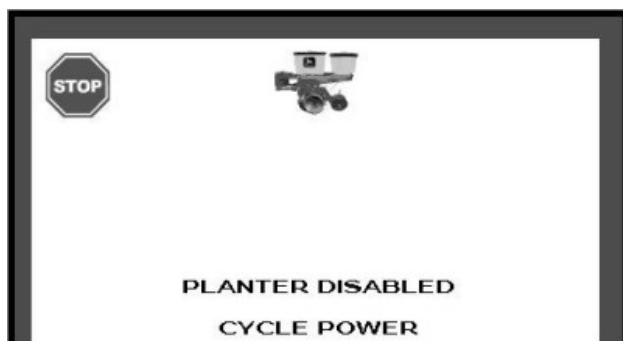
通信エラー。播種機メイン 2 はオンラインですが、CAN バスメッセージに応答していません。配線をチェックしてください。



A61406—UN—19NOV07

NOVRAM 値のリセット

保存されている値は限度値外です。値は既定値にリセットされました。播種前に播種機の設定を確認してください。



A61407—UN—19NOV07

播種機不動作電源オフ、オン

播種機は動作できない状態です。動作再開には、電源をオン、オフしてください。



A61408—UN—19NOV07

Continue (継続) ボタンを押すとシステムは既定値にリセットされ、電源のオン、オフが必要になります。

電源をオフ、オンにしたときの値を保存する前に取ったアクションを確認します。



A61409—UN—19NOV07

バッテリーの電源が検出されない。

9 ピン ISO コネクタのピン 1 (アース) とピン 3 (12 VDC) の間に 12 VDC が存在しません。トラクターオペレータマニュアルを参照してヒューズを点検してください。



A61410—UN—19NOV07

播種機のモジュール 2 が応答しない。25 条以上の播種機。

コントローラ PA1 が通信していない。播種機の電気接続が全てしっかりラッチされていて、ハーネスに損傷のないことを確認してください。



A61411—UN—19NOV07

播種機のモジュール 3 が応答しない。48 条以上の播種機。

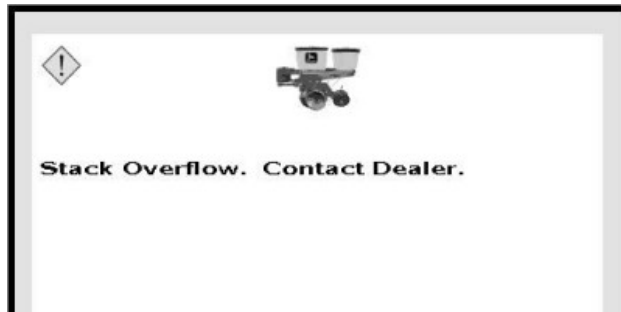
コントローラ PA2 が通信していない。播種機の電気接続が全てしっかりラッチされていて、ハーネスに損傷のないことを確認してください。



A61412—UN—19NOV07

種子モニターのリセット。問題が解決しない場合は、取扱店に問い合わせてください。

断続的な通信障害があります。播種機の電気接続が全てきれいでしっかりラッチされていて、ハーネスに損傷のないことを確認してください。



A61413—UN—19NOV07

スタックがあふれています。コントローラを再起動してください。問題が解決しない場合は、取扱店に問い合わせてください。



A61414—UN—19NOV07

トラクター速度源がありません。

選択された速度源からトラクターの速度が得られません。接続を確認するか、速度源を変更してください。オペレータマニュアルを参照してください。



A61415—UN—19NOV07

トラクター速度が検出されません。トラクター速度が CAN bus 上に現れません。トラクター速度の接続を点検してください。トラクターオペレータマニュアルを参照してください。



A61416—UN—19NOV07

対地速度源を点検してください。

対地速度が、トラクターの対地速度と異なる速度を示しています。対地速度の較正か、トラクターの速度源をチェックしてください。オペレータマニュアルを参照してください。



A61418—UN—19NOV07

選択された対地速度源はホイールです。

VRD または種子モニタリングに最良の結果を得るには、レーダーを使用してください。



A61419—UN—19NOV07

選択された対地速度源はマニュアルです。

VRD または種子モニタリングに最良の結果を得るには、レーダーを使用してください。



A61420—UN—19NOV07

これらの条には播種されていません。

対地速度が 2 mph を超えているが、種子センサーのカウントが秒あたり種子 2 個未満です。

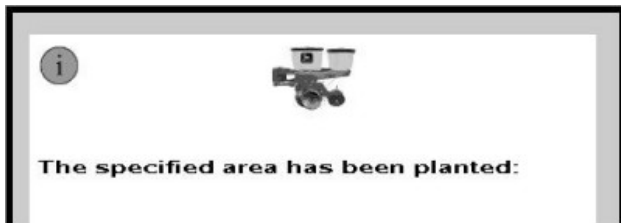
ディスプレイで、OK ボタンを押すとセンサーを無視します。



A61421—UN—19NOV07

これらの種子センサーは動作していません。

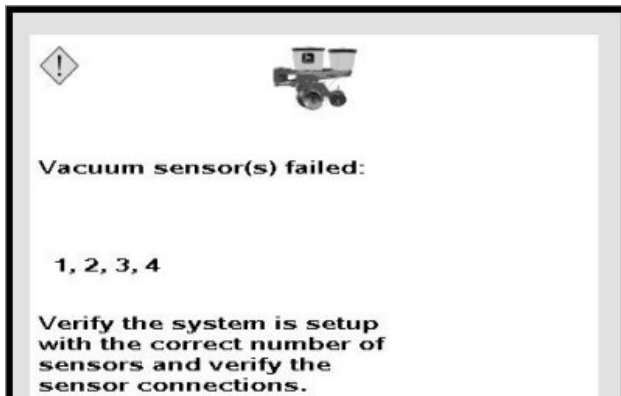
種子センサーのテストをするか、動作するセンサーと交換してください。



A61422—UN—19NOV07

指定したエリアに播種されました。

Totals (総数) のスクリーンにナビゲートしてエリアをリセットしてください。



A61423—UN—19NOV07

真空センサーまたは回路の故障。

システムが正しい数のセンサーで構成されていることと、センサーの接続を確認してください。

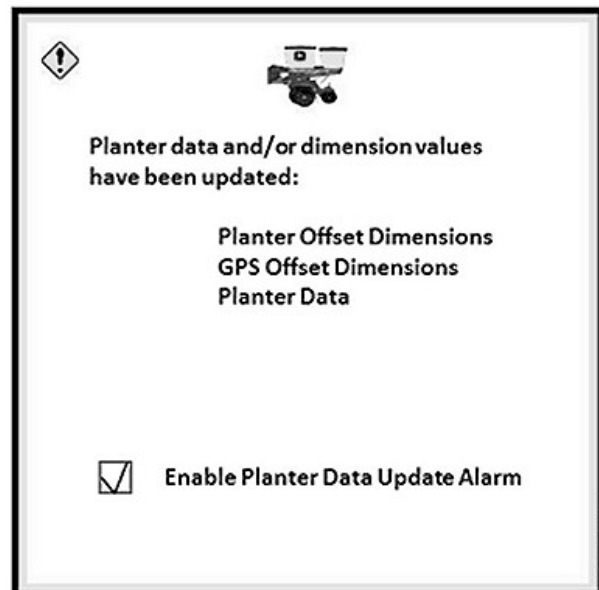


A61431—UN—19NOV07

肥料の圧力が高すぎます。

センサー番号：

最大圧力が、オペレータの入力した値を超えました。



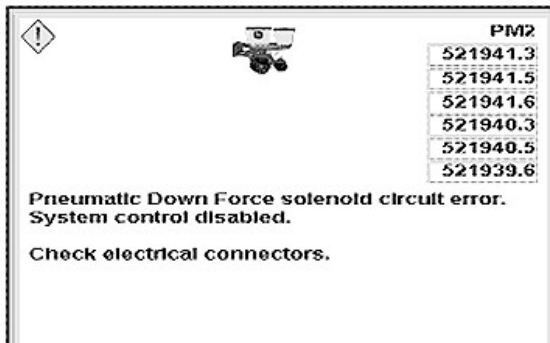
A72622—UN—19SEP11

播種機データと寸法値またはそのいずれかが更新されました。播種機オフセット寸法。GPS オフセット寸法。播種機データ。播種機データ更新アラームを有効にします。

警告は、播種機 / GPS オフセット寸法に関連する値または播種機データが変更されたときにオペレータに通知します。

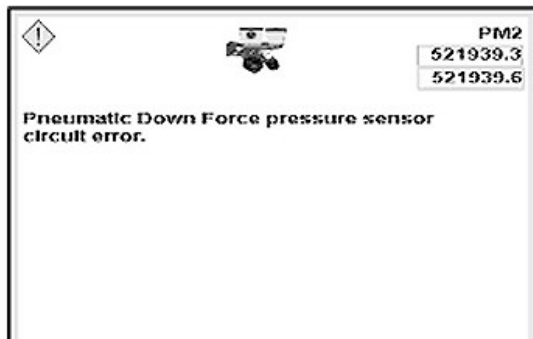
OOU6064,00005F3-40-10NOV11

SeedStar™ 2 (単一設定点空気圧式下向き力機能を装備した機械) の警告スクリーン



A68146—UN—13JUL10

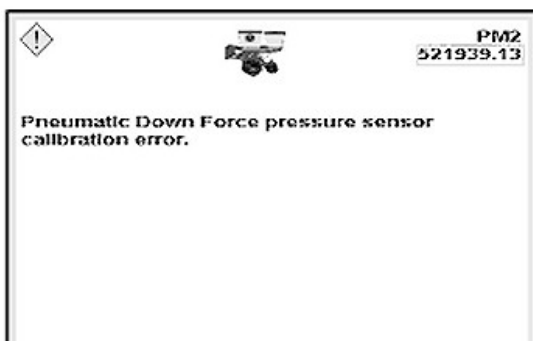
Pneumatic Down Force solenoid circuit error. (空気圧式下向き力ソレノイド回路のエラー) システム制御オフ。電気接続を点検してください。空気圧式下向き力ソレノイド回路での断線または短絡。ワイヤーハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。ソレノイドのコイルに断線が無いかを点検してください。



A68147—UN—13JUL10

空気圧式下向き力圧力センサー回路のエラー。

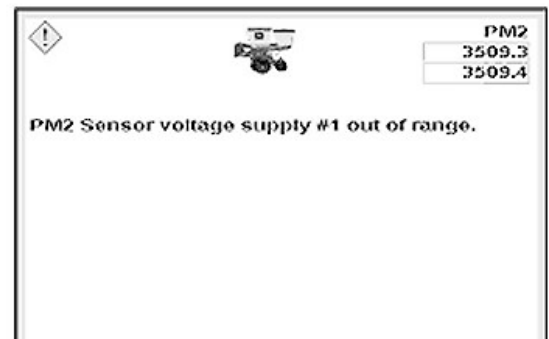
空気圧式下向き力圧力センサー回路での断線または短絡。ワイヤーハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。



A68148—UN—13JUL10

空気圧式下向き力圧力センサー較正エラー。

センサーゼロ電圧が範囲外です。エアースプリング回路から圧力をすべて解除し、較正を試みてください。John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。



A68149—UN—13JUL10

PM2 センサー電圧電源 No. 1 範囲外。

PM2 の 5 VDC センサー供給電圧が範囲外 (高または低)。ワイヤーハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。



A68150—UN—13JUL10

エアコンプレッサ動作時間限度超過。エア漏れを点検してください。

エアコンプレッサが 30 分以上連続して運転しています。タンクとコンプレッサ間の空気ラインに漏れがないかを点検してください。タンクのリリーフバルブやコンプレッサ圧力スイッチに漏れがないかを確認してください。



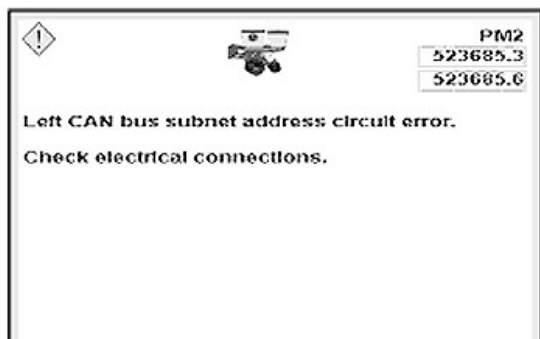
A72621—UN—19SEP11

空気圧式下向き力システムの圧力が低下しています。エア漏れまたはバルブの固着が発生していないか点検します。

条ユニット下向き力圧力は、PDF 空気圧力センサー設定ページで設定された限度内にありません。タンクとコンプレッサ間の空気ラインに漏れがないかを点検し

てください。タンクのリリーフバルブやコンプレッサ圧力スイッチに漏れがないかを確認してください。

ってください。John Deere 取扱店にお問い合わせください。



A68151-UN-13JUL10

左 CAN バスサブネットアドレス回路エラー。電気接続を点検してください。

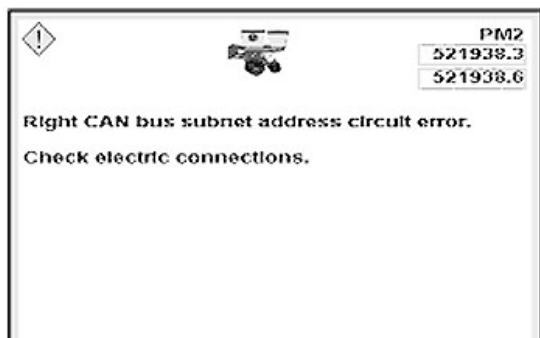
ワイヤーハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。John Deere 取扱店にお問い合わせください。



A68154-UN-13JUL10

通信エラー。種子モニターはオンラインですが、CAN バスメッセージに応答していません。

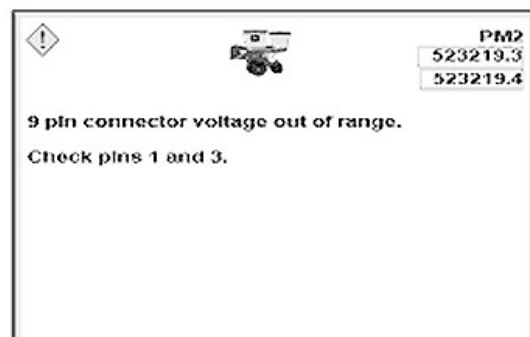
PM2 が CAN bus 上で PM1 コントローラを検出したが、PM1 コントローラが応答していない。キースイッチで電源をオフ、オンにし、システムが読み込まれるのをってください。John Deere 取扱店にお問い合わせください。



A68152-UN-13JUL10

右 CAN バスサブネットアドレス回路エラー。電気接続を点検してください。

ワイヤーハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。John Deere 取扱店にお問い合わせください。



A68155-UN-13JUL10

9 ピンコネクタの電圧が範囲外。ピン 1 と 3 を点検してください。

9 ピン ISO コネクタのピン 1 (アース) とピン 3 (12 VDC) 間の電圧が範囲外で高すぎか低すぎです。ワイヤーハーネスとバッテリーの接続を点検してください。



A68153-UN-13JUL10

通信エラー。種子モニターがオフラインです。

PM2 コントローラはオンラインですが、CAN bus 上で PM1 コントローラを検出しません。キースイッチで電源をオフ、オンにし、システムが読み込まれるのを



A68156-UN-13JUL10

9 ピンコネクタの電圧が検出されません。ピン 1 と 3 を点検してください。

9 ピン ISO コネクタのピン 1 (アース) とピン 3 (12VDC) の間に電圧がかかっていません。トラクターオペレータマニュアルを参照してヒューズを点検してください。



PM2 コントローラ ECU 電圧範囲外。電気配線を点検してください。

PM2 コントローラの 12 VDC 電源は範囲外で高すぎか低すぎます。John Deere 取扱店にお問い合わせください。

OUC6064,00005D4-40-10NOV11

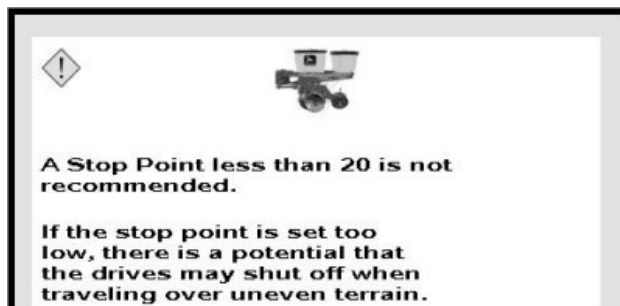
RowCommand™ の警告スクリーン



高さセンサーが較正されていない。

システムの正しい動作には高さセンサーの較正が必要です。

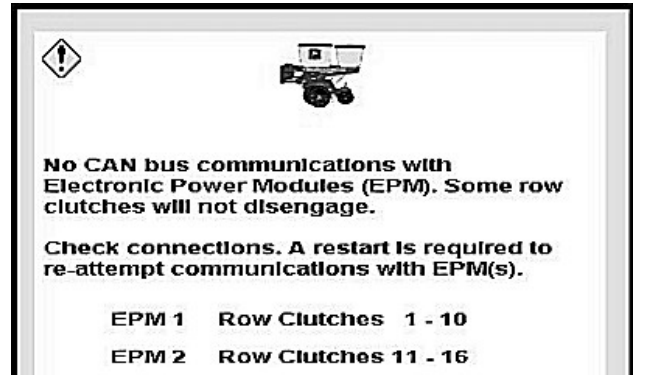
「基本的な播種機の設定」セクションの高さセンサーの較正手順を参照してください。



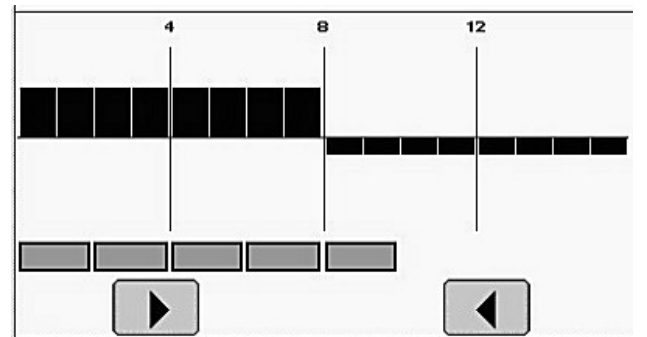
20 未満の停止点は推奨しません。

停止点を低く設定しすぎた場合は、デコボコの土地を

走行する際に駆動系が止まってしまう可能性があります。



A63767—UN—07NOV08

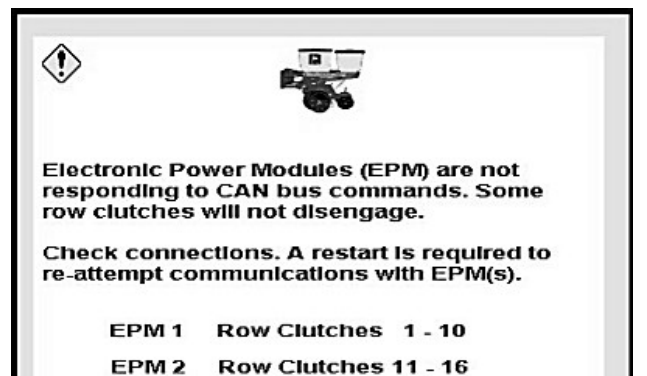


A63768—UN—07NOV08

No CAN Bus communications with Electronic Power Modules (EPM). (Electronic Power Modules (電子電源モジュール、EPM) との CAN bus 通信が無い。) 条クラッチの一部に切断できないものがあります。

Check connections. (接続を点検してください。) EPM との通信を再度試みるには再起動が必要です。

警告スクリーンには現在オフラインの EPM のリストがあります。 オフラインの EPM 関連のコントロールセクションステータスバーはメイン実行ページとハーフページ分割実行ページから消えます。

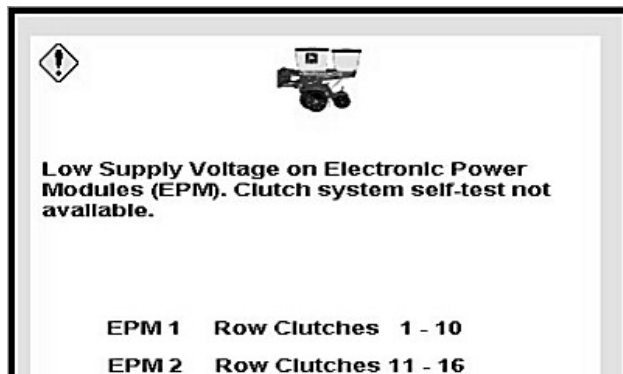


A63769—UN—07NOV08

Electronic Power Modules (EPM) are not responding to CAN Bus commands. (電子電源モジュール (EPM) が CAN bus 通信に応答していません。) 条クラッチの一部に切断できないものがあります。

Check connections. (接続を点検してください。)
EPM との通信を再度試みるには再起動が必要です。

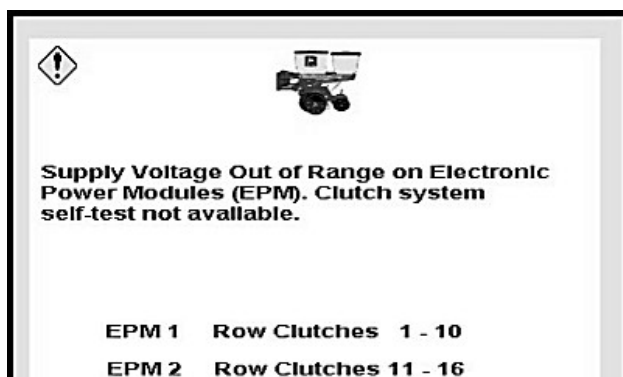
警告スクリーンには現在通信していない EPM のリストがあります。



A63770—UN—07NOV08

Low Supply Voltage on Electronic Power Modules (EPM). (電子電源モジュール (EPM) の電源電圧が低い。) Clutch system self-test is not available. (クラッチシステムのセルフテストが使用できません。)

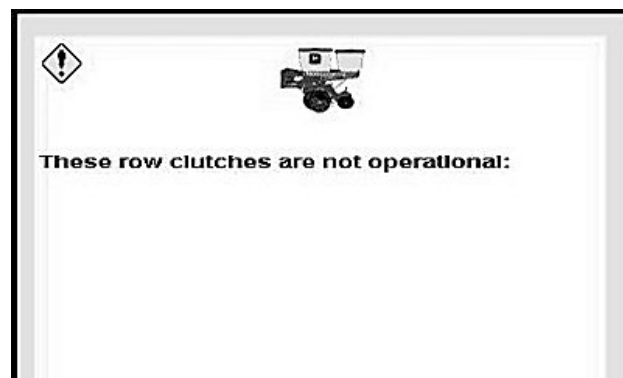
警告スクリーンには、電源電圧が 10.5 V よりも低いもののリストがあります。



A63771—UN—07NOV08

電子電源モジュール (EPM) の電源電圧が範囲外です。 Clutch system self-test is not available. (クラッチシステムのセルフテストが使用できません。)

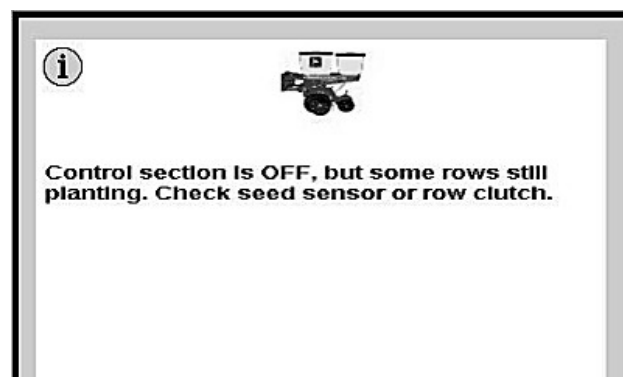
警告スクリーンには、電源電圧が 9.0 V よりも低いもののリストがあります。



A63776—UN—11NOV08

始動時の条クラッチ診断セルフテスト。

EPM がオンラインで通信中であることが確認されると、システムはテストを実行し、「以下の条クラッチは使用できません」というメッセージとそのリストを表示します。



A63778—UN—10NOV08

コントロールセクションはオフだが、播種している条もある。 種子センサーか条クラッチを点検してください。

OUO6064,0000208-40-21JUL10

可変速ドライブの警告スクリーン



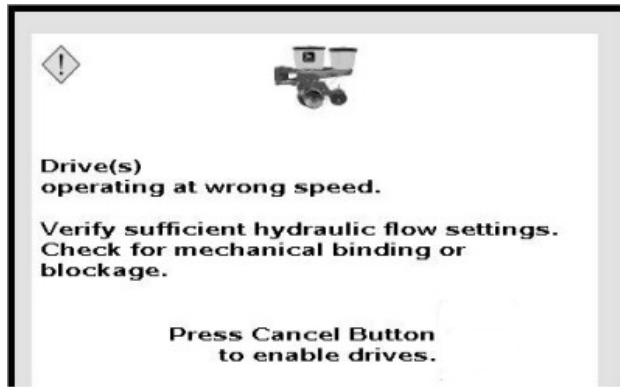
A61417—UN—19NOV07

トラクターまたは播種機の数値エラー。

現在のトラクター速度は 0.0

概略のモーションセンサー速度は 0.0

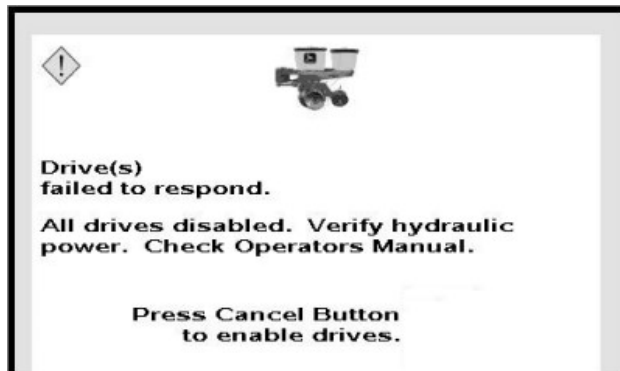
取扱店に問い合わせてください。



A61424—UN—24JUL08

駆動装置の動作速度が間違っています。

トラクターの SCV 流の設定が十分かどうか確認してください。機械的バインディングまたは詰まりを点検してください。駆動装置をオンにするにはキャンセルボタンを押してください。



A61425—UN—24JUL08

駆動装置が応答しません。

駆動装置は全てオフにしました。油圧動力と VRD センサーの接続を確認してください。Check operator's manual. (オペレータマニュアルで点検してください) 駆動装置をオンにするにはキャンセルボタンを押してください。

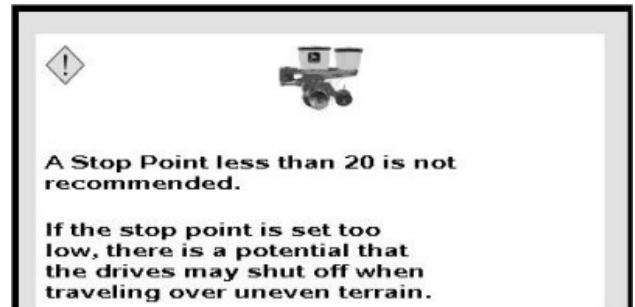


A61426—UN—19NOV07

高さセンサーが校正されていない。

システムの正しい動作には高さセンサーの校正が必要です。

「基本的な播種機の設定」セクションの高さセンサーの校正手順を参照してください。



A61427—UN—19NOV07

20 未満の停止点は推奨しません。

停止点を低く設定しすぎた場合は、デコボコの土地を走行する際に駆動系が止まってしまう可能性があります。



A61428—UN—19NOV07

トラクター速度が無く、播種機が走行していません。播種は全て停止しました。

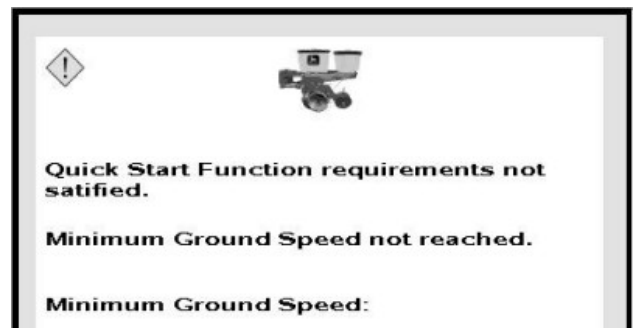
対地速度センサーのステータスを確認してください。



A61429—UN—19NOV07

播種機走行中。播種機降下。

播種機が停止していて上昇されている必要のある「Rotate Seed Meter (種子メーター回転)」の機能使用時は警告が現れます。トラクターと播種機の動きを停止し、次いで播種機を上昇させます。



A61430—UN—19NOV07

クイックスタート機能の要件が満たされていません。

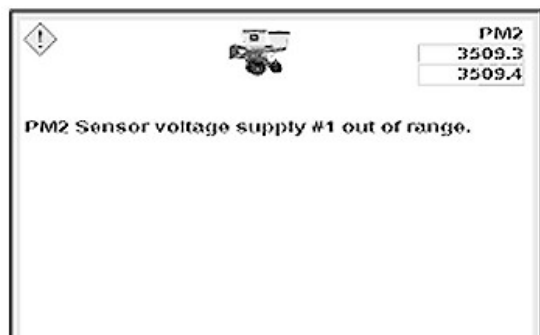
最小対地速度に達していません。

トラクターの速度を増加または確認してください。

OUO6064,0000209-40-21JUL10

ワイヤーハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。

SeedStar™ XP の警告スクリーン



A68149—UN—13JUL10

PM2 センサー電圧電源 No. 1 範囲外。

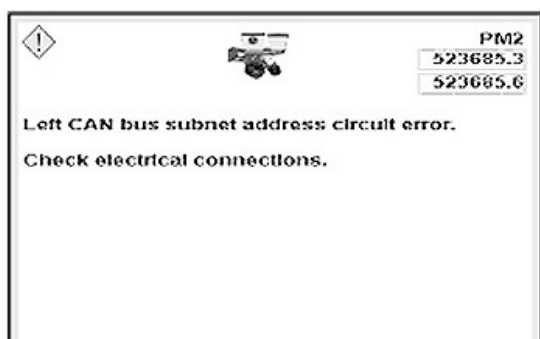
PM2 の 5 VDC センサー電源電圧が範囲外 (高または低)。 ワイヤーハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。



A68153—UN—13JUL10

通信エラー。 種子モニターがオフラインです。

PM2 コントローラはオンラインですが、CAN bus 上で PM1 コントローラを検出しません。 キースイッチで電源をオフ、オンにし、システムが読み込まれるのを待ってください。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。



A68151—UN—13JUL10

左 CAN bus サブネットアドレス回路にエラー。 電気接続を点検してください。

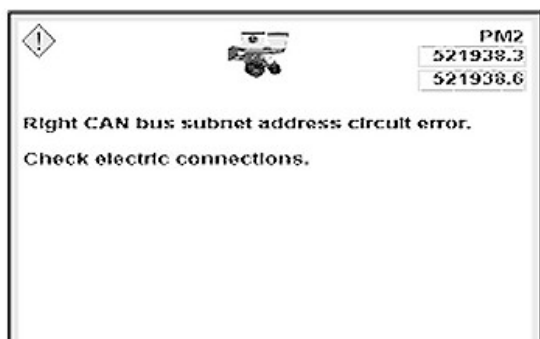
ワイヤーハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。



A68154—UN—13JUL10

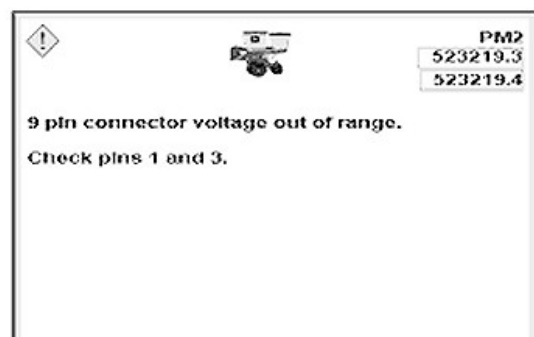
通信エラー。 種子モニターはオンラインだが、CAN bus メッセージに応答していません。

PM2 が CAN bus 上で PM1 コントローラを検出したが、PM1 コントローラが応答していない。 キースイッチで電源をオフ、オンにし、システムが読み込まれるのを待ってください。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。



A68152—UN—13JUL10

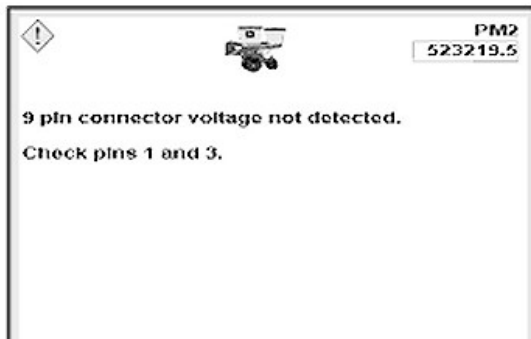
右 CAN bus サブネットアドレス回路にエラー。 電気接続を点検してください。



A68155—UN—13JUL10

9 ピンコネクタの電圧が範囲外。ピン 1 と 3 を点検してください。

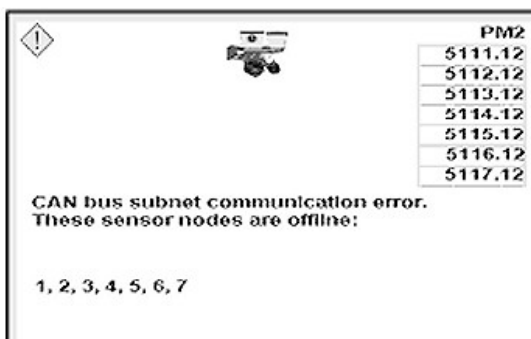
9 ピンの ISO コネクタのピン 1 (アース) とピン 3 (12 VDC) 間の電圧が範囲外で高すぎか低すぎです。ワイヤーハーネスとバッテリーの接続を点検してください。



A68156—UN—13JUL10

9 ピンコネクタの電圧が検出されません。ピン 1 と 3 を点検してください。

9 ピンの ISO コネクタのピン 1 (アース) とピン 3 (12 VDC) の間に電圧が存在しません。トラクターオペレータマニュアルを参照してヒューズを点検してください。

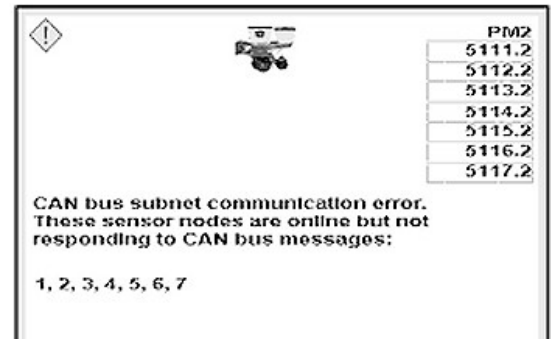


A68157—UN—13JUL10

CAN bus サブネットの通信エラー。次のセンサーノードはオフラインです。

1,2,3,4,5,6,7

ここに挙げたセンサーノードコントローラはオフラインです。ワイヤーハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。John Deere 取扱店にお問い合わせください。

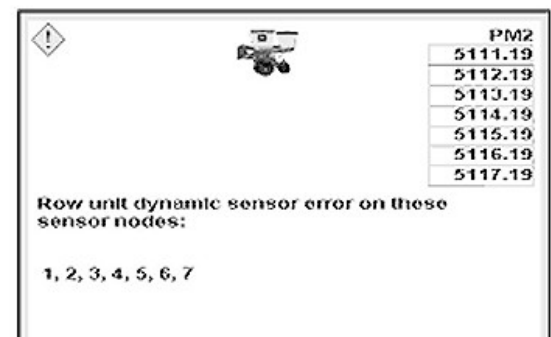


A68158—UN—13JUL10

CAN bus サブネットの通信エラー。次のセンサーノードはオンラインですが、CAN bus メッセージに応答していません。

1,2,3,4,5,6,7

挙げられているセンサーノードコントローラはオンラインですが、PM2 コントローラと通信していません。John Deere 取扱店にお問い合わせください。

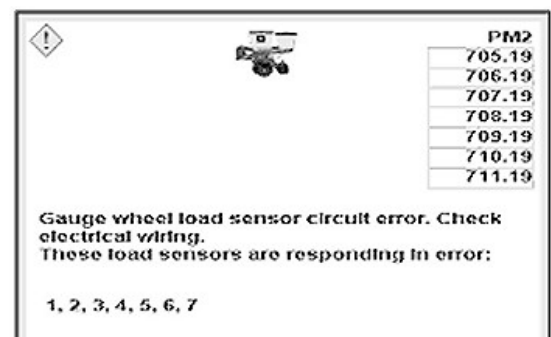


A68159—UN—13JUL10

条ユニットダイナミックセンサーエラーが次のセンサーノードで起こりました。

1,2,3,4,5,6,7

挙げられたセンサーノードコントローラ内部でダイナミックセンサーに問題があります。John Deere 取扱店にお問い合わせください。



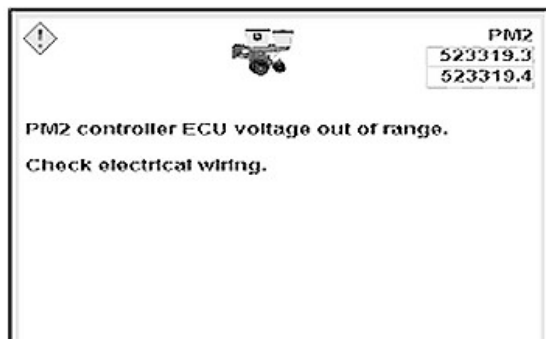
A68160—UN—13JUL10

ゲージホイール負荷センサー回路エラー。電気配線を点検してください。

次の負荷センサーはエラーを持って応答しています。

1,2,3,4,5,6,7

挙げられたセンサーノードコントローラは、ゲージホイール負荷センサーに関する問題を検出しました。負荷センサーワイヤーハーネスに損傷が無いかどうかを点検してください。

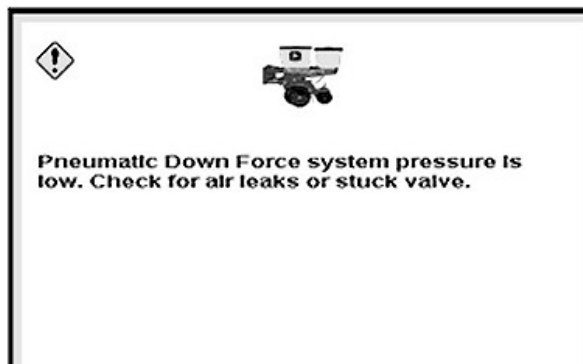


A68161—UN—13JUL10

PM2 コントローラ ECU 電圧範囲外。電気配線を点検してください。

PM2 コントローラの 12 VDC 電源は範囲外で高すぎか低すぎます。John Deere 取扱店にお問い合わせください。

OUO6064,000020A-40-29JUL10



A72621—UN—19SEP11

空気圧式下向き力システムの圧力が低下しています。エア漏れまたはバルブの固着が発生していないか点検します。

条ユニット下向き力圧力は、PDF 空気圧力センサー設定ページで設定された限度内にありません。タンクとコンプレッサ間の空気ラインに漏れがないかを点検してください。タンクのリリーフバルブやコンプレッサ圧力スイッチに漏れがないかを確認してください。

OUO6064,00005D6-40-10NOV11

SeedStar™ XP (2 設定点またはアクティブ空気圧式下向き力機能を装備した機械) の警告スクリーン



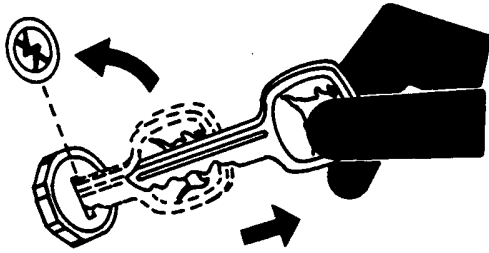
A68150—UN—13JUL10

エアコンプレッサ動作時間限度超過。エア漏れを点検してください。

エアコンプレッサが 30 分以上連続して運転しています。タンクとコンプレッサ間の空気ラインに漏れがないかを点検してください。タンクのリリーフバルブやコンプレッサ圧力スイッチに漏れがないかを確認してください。

統合型空気圧式ダウンフォース

機械の安全なメンテナンス



TS230—UN—24MAY89

思いもよらない動きで発生するけがを防止するため、水平面で機械が整備されているか確認します。

機械をトラクターに接続している場合は、パーキングブレーキをかけ、トランスミッションを「PARK (パーキング)」にシフトし、エンジンをオフにしてキーを取り外します。

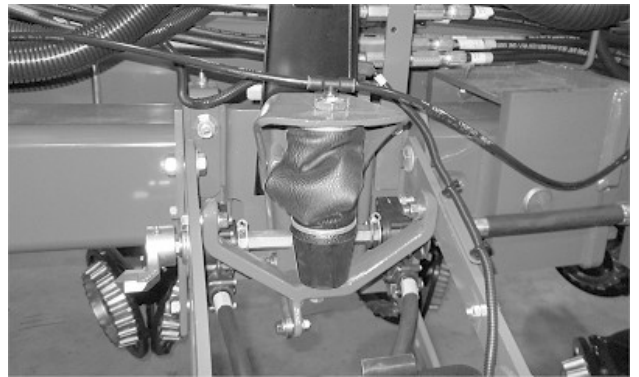
機械がトラクターから外されている場合、ホイールをブロックして、安全スタンドを使い動かないようにします。

OM63945A,05F-40-20OCT98



A86003—UN—02APR15

下側取り付け部の上で適正に展開したエアスプリング

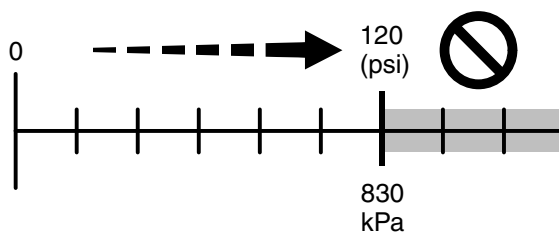


A86004—UN—02APR15

展開したエアスプリング

空気圧式ダウンフォース

注意： 部品の破裂による大けがを防止してください。システムを過剰に加圧しないでください。完全に組み立てられていないシステムを操作しようとししないでください。



A78181—UN—27JUN13

- システムは空気圧 827 kPa (8.2 bar) (120 psi)、またはダウンフォース 1779 N (400 lb) を超えて膨らませないでください。
- 圧力リリーフバルブを取り外さないでください。
- 部品がすべて取り付けられている場合のみ、システムに加圧してください。

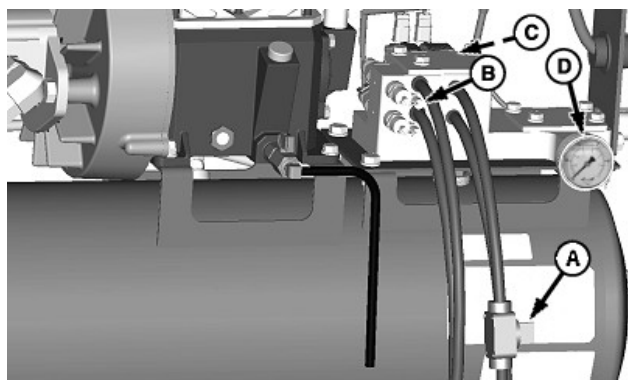
重要： エアスプリングの破損を防止してください。エアスプリングが挟まっている場合、または展開していない場合は、操作しないでください。スプリングが挟まれた場合、または展開する場合は、フレームを上げてスプリングの形状を手で整えます。スプリングが適切に折りたたまれるまで、スプリング形状を確認しながらフレームを段階的に下げます。

フレームを上げると、システム空気圧が下がり、フレームを下げると、システム空気圧が増加するのは正常です。

重要： エアスプリングの破損を防止してください。スプリングのよじれを回避するため、システムで 34 ~ 55 kPa (0.3 ~ 0.5 bar) (5 ~ 8 psi) を維持してください。

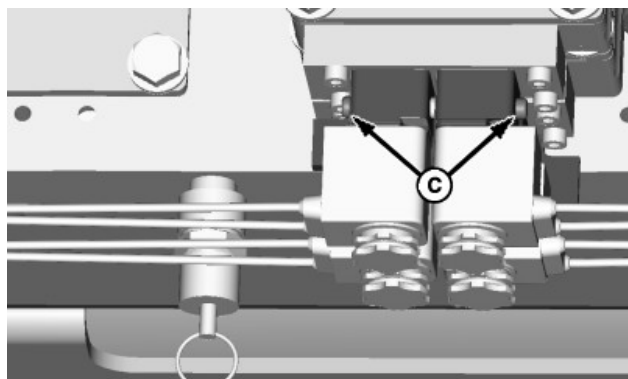
エアスプリングがねじれた場合、作業機を上げてエアスプリングがまっすぐになるまでシステムに加圧してください。

注記： トラクターのタイヤの背後にある条ユニットにより多くのダウンフォースが必要な場合は、コイル 1 個をこれらのユニットに追加します。詳しくは、John Deere 販売店または資格を備えた整備工場にお問い合わせください。



A85641—UN—12MAR15

油圧式エアコンプレッサ



A85642—UN—12MAR15

マニュアルオーバーライド

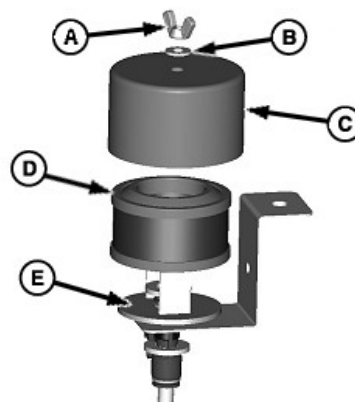
- A : 「畝を割る」バルブ
B : 注入バルブ (ブロックあたり 1 個)
C : 手動オーバーライド (ブロックごとに 2 つ)
D : タンクゲージ

1. 装備されている場合 : 「畝を割る」ユニットに加圧するには、「畝を割る」バルブ (A) をエアホースと整列させます。バルブをエアホースに対して直角の位置に回転させて、「畝を割る」ユニットの圧力を解除します。
2. コンプレッサシステムが故障した場合は、ショップの空気を注入バルブ (B) でエアスプリング回路に充填します。
3. 制御システムが故障した場合は、マニュアルオーバーライド (C) を使用してエアスプリング圧力を増減します。エアスプリング圧力は、充填バルブ (B) にタイヤ空気圧計を使用して点検できます。

タンクゲージ (D) には、エアスプリングの圧力ではなくタンクの圧力が表示されます。タンク圧力の通常の作動範囲は、790 ~ 1000 kPa (7.9 ~ 10 bar) (115 ~ 145 psi) です。

詳しくは、SeedStar™ モニターの取扱説明書を参照してください。

電動エアコンプレッサのフィルタの清掃または交換



A103729—UN—13FEB19

- A : 蝶ナット
B : シールワッシャ
C : ウェザーシールド
D : フィルタエレメント
E : フィルタベース

重要 : コンプレッサの損傷を防止してください。エアフィルタエレメントは毎年、または各シーズンの初めに清掃するか交換してください。エアコンプレッサの性能および耐用年数を維持するには、フィルタの清浄度が重要となります。

1. 蝶ナット (A) とシールワッシャ (B) を取り外します。
2. ウェザーシールド (C) を取り外して保管します。
3. フィルタエレメント (D) を取り外します。

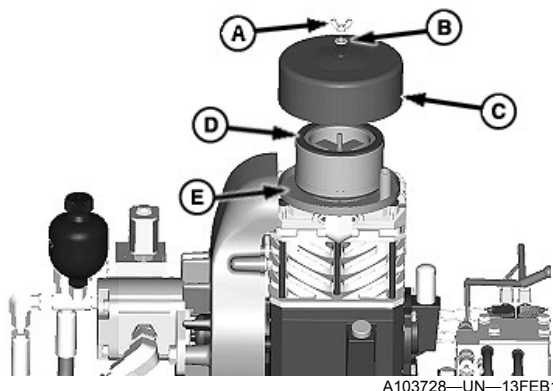
重要 : フィルタとコンプレッサの損傷を防止してください。クリーニング中にフィルタエレメントを損傷させないでください。フィルタを清掃するには、フィルタをしっかりと面の上で軽くたたきます。

4. エアフィルタを清掃するか、新品のエアフィルタを購入してください。詳しくは、John Deere 販売店または資格を備えた整備工場にお問い合わせください。

重要 : コンプレッサの損傷を防止してください。フィルタを取り付ける前に、フィルタ取り付け座 (E) から余分な物を完全に除去します。

5. 清掃したフィルタまたは新品のフィルタを取り付けます。
6. 前の手順で取り外したウェザーシールド、蝶ナット、およびシールワッシャを取り付けます。
7. 蝶ナットを締め付けます。

油圧式エアコンプレッサのエアフィルタの清掃または交換



A103728—UN—13FEB19

- A : 蝶ナット
B : シールワッシャ
C : ウェザーシールド
D : フィルタエレメント
E : フィルタベース

⚠ 注意： コンプレッサが急に作動してけがをしないように注意してください。整備のトラクターを停止します。

重要： コンプレッサの損傷を防止してください。50 運転時間ごとにエアフィルタエレメントを清掃します。100 運転時間ごとまたは各シーズンの初めにエアフィルタエレメントを交換します。エアコンプレッサの性能および耐用年数を維持するには、フィルタの清浄度が重要となります。

1. コンプレッサエアフィルタの周囲からほこりを除去します。
2. 蝶ナット (A) とシールワッシャ (B) を取り外します。
3. ウェザーシールド (C) を取り外します。
4. フィルタエレメント (D) を取り外します。

重要： フィルタとコンプレッサの損傷を防止してください。クリーニング中にフィルタエレメントを損傷させないでください。フィルタを清掃するには、フィルタをしっかりと面の上で軽くたたきます。

5. エアフィルタを清掃するか、新品のエアフィルタを購入してください。詳しくは、John Deere 販売店または資格を備えた整備工場にお問い合わせください。

重要： コンプレッサの損傷を防止してください。フィルタを取り付ける前に、フィルタ取り付け座 (E) から余分な物を完全に除去します。

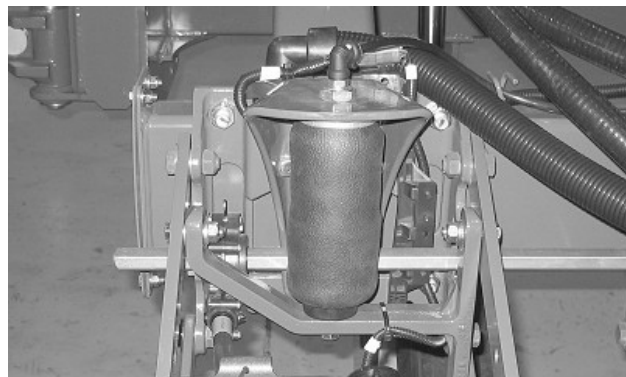
6. 清掃したフィルタまたは新品のフィルタを取り付けます。

7. 前の手順で取り外したウェザーシールド、蝶ナット、およびシールワッシャを取り付けます。

8. 蝶ナットを締め付けます。

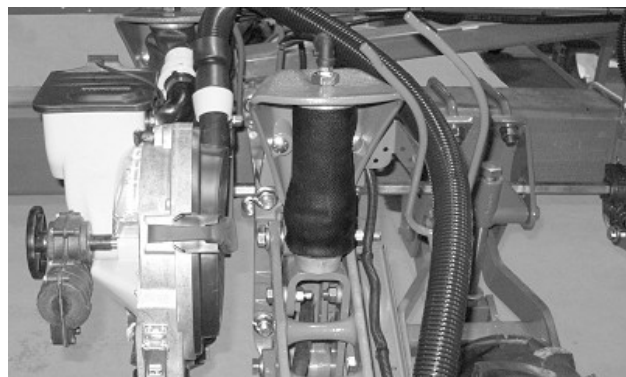
WP29706,00008C5-40-15APR19

空気圧式下向きカシシステムの加圧



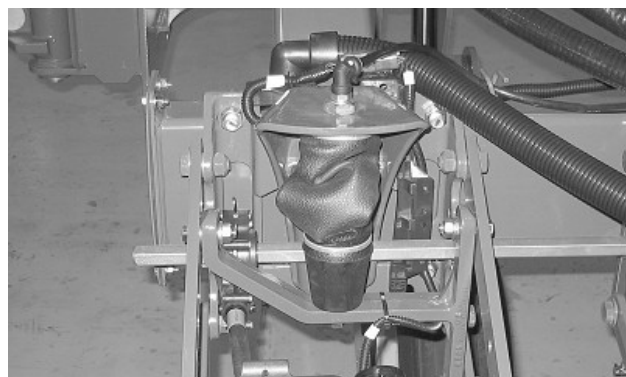
A68216—UN—22JUL10

正しく広がったエアースプリング



A66834—UN—25MAR10

正しく広がったエアースプリング (2 条型播種機)



A68217—UN—22JUL10

広がらないエアースプリング



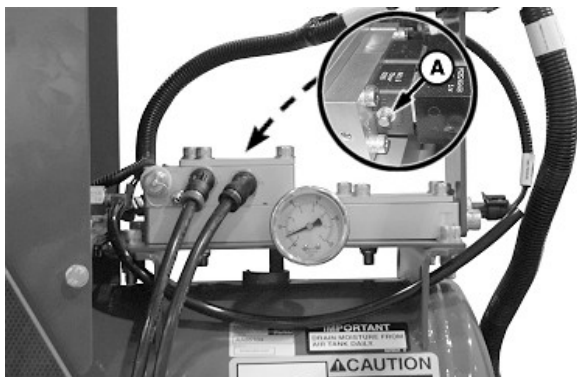
A66835—UN—25MAR10
広がらないエアスプリング (2 条型播種機)

- 播種機の下向き力エアスプリングを保管場所から取り出して初めて空気を充填するには
 - 自動モードでは、播種位置に下げられている場合、システムはエアスプリングへの空気の充填を開始し、目標マージンを実現します。
 - 設定点モードでは、播種位置に下げられている場合、システムはエアスプリングへの空気の充填を開始し、目標下向き力を実現します。
- モニターに表示される 16 kg (35 lb.) の下向き力または圧力計で約 83 kPa (0.8 bar) (12 psi) までシステムを加圧します。
- 運転中の最小下向き力は、モニター表示で 16 kg (35 lb.) または圧力計で約 103 kPa (1.0 bar) (15 psi) です。この圧力を維持しないと、エアスプリングが損傷することがあります。

OUO6064,0000612-40-10NOV11

1 ランク空気圧式ダウンフォースシステムの減圧

注記：エアタンクの位置と向きは播種機モデルによって異なります。手順はどのモデルでも同じです。

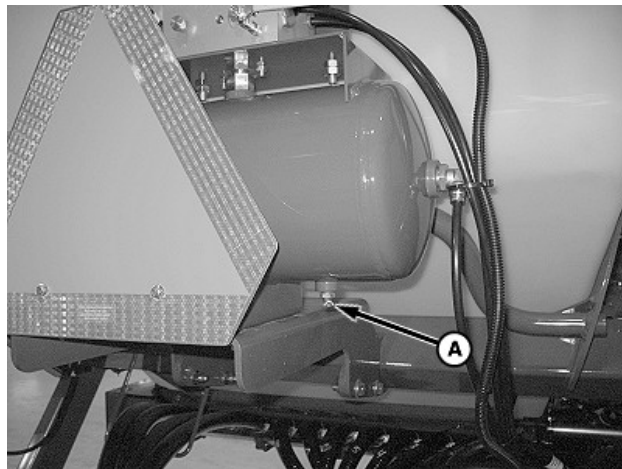


A87674—UN—17SEP15
エグゾーストのマニュアルオーバーライド

A：マニュアルオーバーライドボタン

1. 播種機を播種位置まで下ろします。

2. SeedStar™ モニターで、ダウンフォース圧力を 66 N (15 lb) まで下げます。
3. バルブスタック左側の後部で、マニュアルオーバーライドボタン (A) を押して、エアスプリング回路から残留空気圧を解放します。



A68065—UN—07JUL10

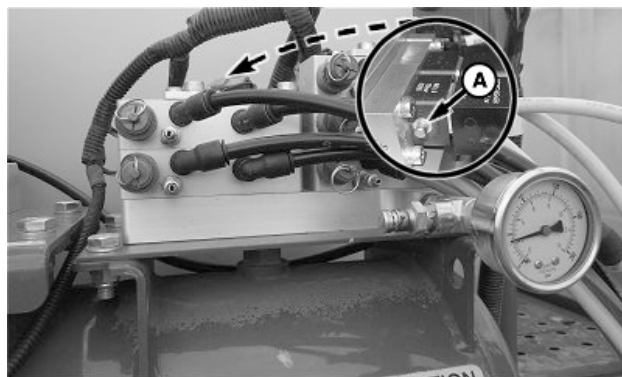
A：ドレンバルブ

4. ドレンバルブ (A) を開いて、タンクの空気圧を解放します。

OUO6064,00005D9-40-12OCT15

2 ランク空圧式ダウンフォースシステムの減圧

注記：エアタンクの位置と向きは播種機モデルによって異なります。手順はどのモデルでも同じです。



A87675—UN—17SEP15

エグゾーストのマニュアルオーバーライド

A：マニュアルオーバーライドボタン

1. 播種機を播種位置まで下ろします。
2. SeedStar™ モニターで、ダウンフォース圧力を 66 N (15 lb) まで下げます。
3. バルブスタック左側の後部で、マニュアルオーバー

SeedStar は Deere & Company の商標です。

ライドボタン (A) を押して、エアスプリング回路から残留空気圧を解放します。



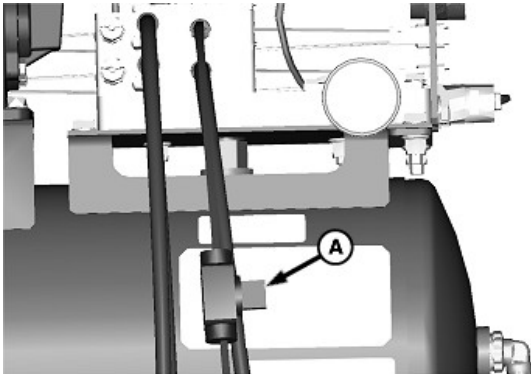
A72714—UN—21SEP11

A : ドレンバルブ

4. ドレンバルブ (A) を開いて、タンクの空気圧を解放します。

OOU6064,00005DA-40-17SEP15

後部条のロック時にリアランク空圧式ダウンフォースを開放する



A86721—UN—09JUN15

A : インラインバルブ

1. セットポイントダウンフォースシステム：圧力が解放されるまで、後部の条に圧力を供給しているインラインバルブ (A) を開きます。
2. アクティブダウンフォースシステム：種子設定が完了し、前部の条を選択すると、システムは後部の条から空気圧を自動的に解放します。(このマニュアルの「レート構成」セクションを参照してください)。

WP29706,0000905-40-09JUN15

単一設定点コンプレッサリレーの位置



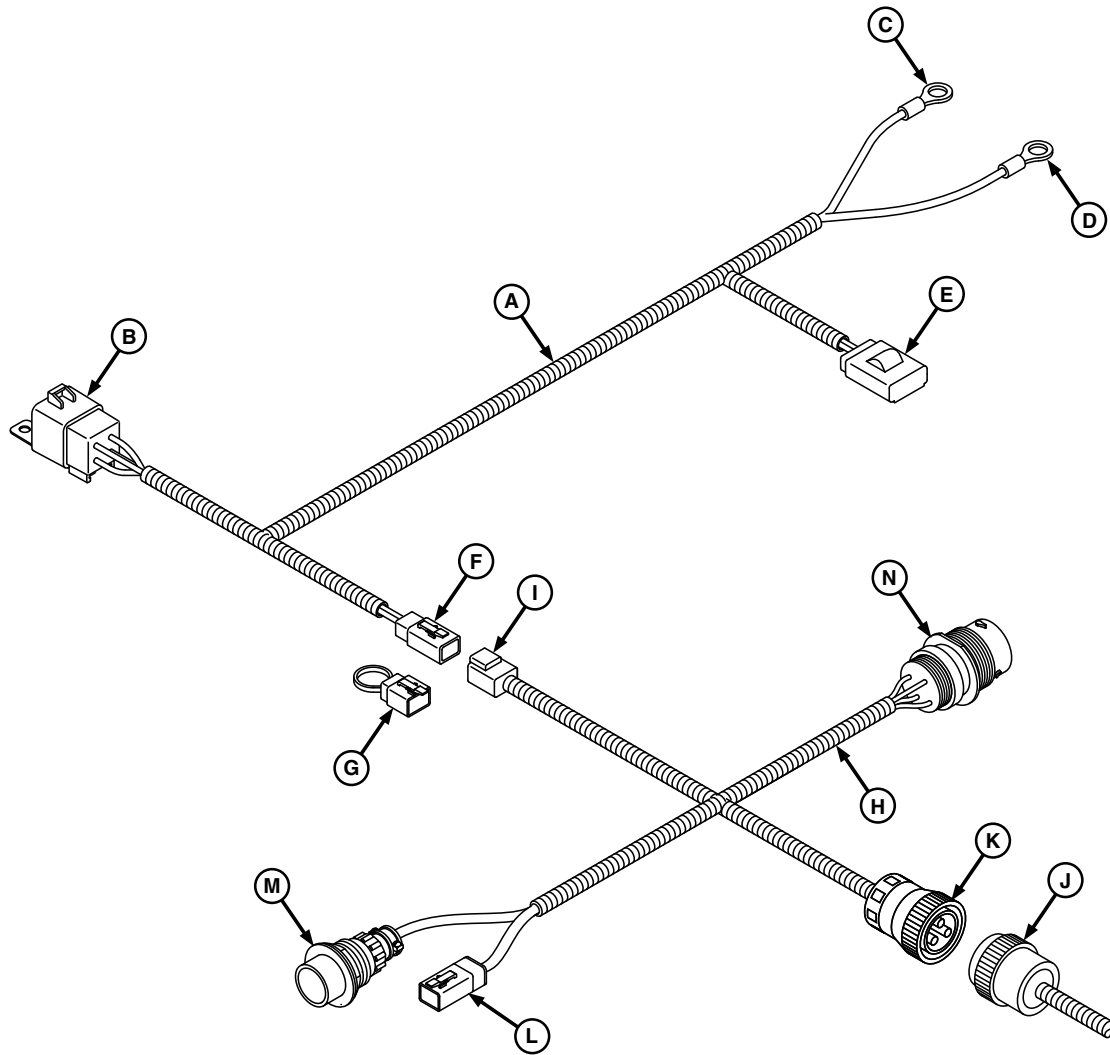
A71681—UN—01JUN11

コンプレッサリレー

A : リレー

OOU6064,00005DC-40-10NOV11

電動コンプレッサ：電源ハーネスのリレーとヒューズの位置



DB シリーズを除くすべての播種機

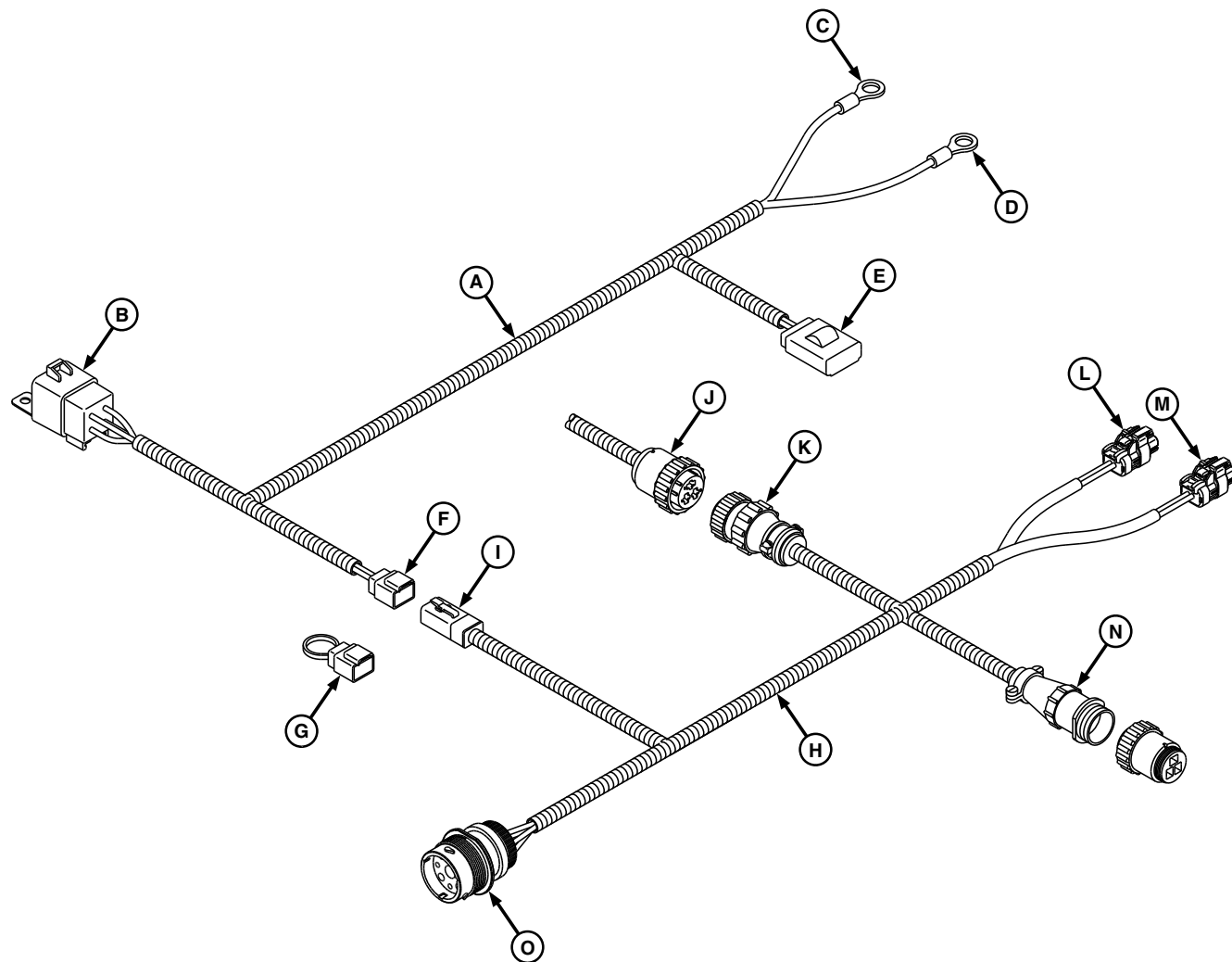
A72214—UN—08AUG11

- A : コンプレッサバッテリーハーネス
- B : 40A リレー
- C : バッテリー端子 (+)
- D : バッテリー端子 (-)
- E : 40A ヒューズ
- F : コンセント (4 ピン)
- G : ジャンパーコネクタ

コンプレッサバッテリーハーネス (A) は、電源をトラクターバッテリーから播種機 9 ピンバルクヘッドハーネス (H) にコネクタ (F) と (I) を介して供給します。

- H : 9 ピンバルクヘッドハーネス
- I : バッテリー電源
- J : AMS ハーネス (装備されている場合)
- K : 常時供給電源
- L : エアコンプレッサコネクタ
- M : CAN コネクタ (播種機バルクヘッド)
- N : CAN コネクタ (トラクター)

バッテリー電源はコネクタ (L) を介してコンプレッサに供給されます。



DB シリーズ

A68115—UN—19JUL10

A : コンプレッサバッテリーハーネス

B : 40A リレー

C : バッテリー端子 (+)

D : バッテリー端子 (-)

E : 40A ヒューズ

F : コンセント (4 ピン)

G : ジャンパーコネクタ

H : AMS およびコンプレッサ電源ハーネス

コンプレッサバッテリーハーネス (A) は、電源をトラクターバッテリーから空圧式ダウンフォースコンプレッサおよびその他のモニタ機能 (GreenStar™ レートコントローラ、および iGuide™ など) に供給します。

バッテリー電源は、コネクタ (O) を介してコンプレッサに供給されます。

次の図は、トラクターのヒューズとリレーの位置を示しています。

I : コンセント (4 ピン)

J : CIS ハーネス (装備されている場合)

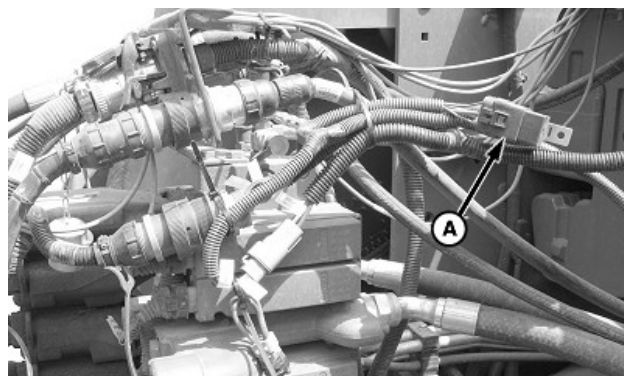
K : プラグ 2

L : スイッチボックス

M : フットスイッチ

N : プラグ 1

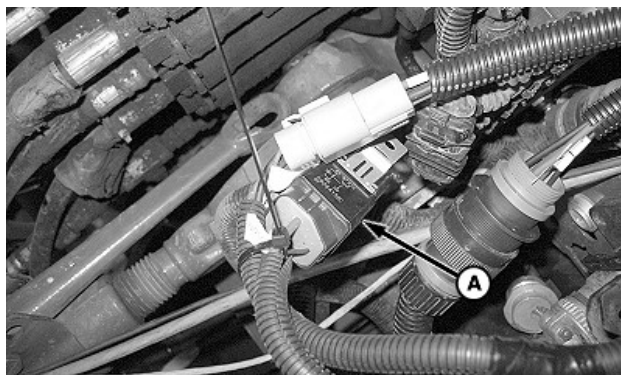
O : コンセント (9 ピン)



リレー、四輪駆動トラクター

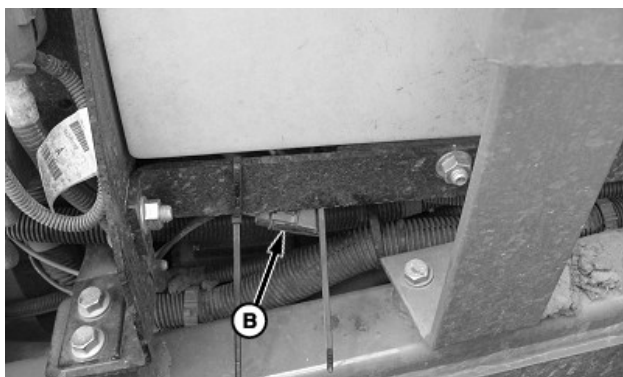
A68180—UN—15JUL10

GreenStar は Deere & Company の商標です。
iGuide は Deere & Company の商標です。



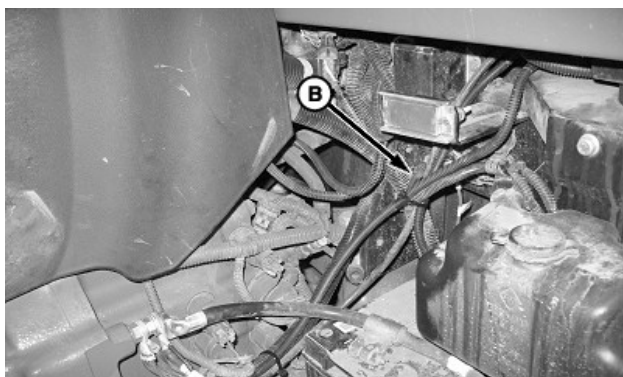
A68181—UN—15JUL10

リレー、*Row Crop* トラクター



A68182—UN—15JUL10

ヒューズ、四輪駆動トラクター



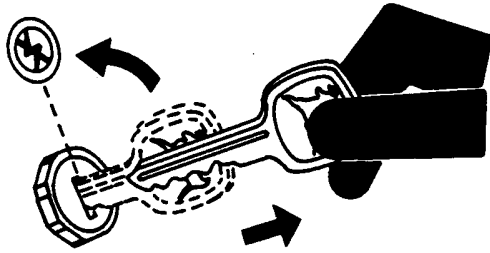
A68183—UN—15JUL10

ヒューズ、*Row Crop* トラクター

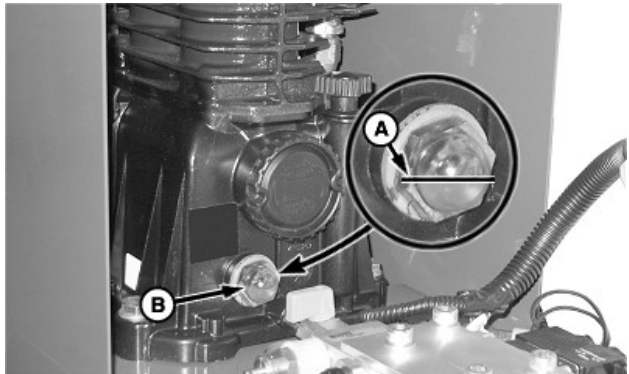
A : リレー
B : ヒューズ

WP29706,0000351-40-19SEP14

油圧式エアコンプレッサオイルの点検



TS230—UN—24MAY89



A87494—UN—02SEP15

A : 中央
B : 点検窓

注意： けがを防止してください。整備を行う前に、選択制御弁 (SCV) を無効にし、トラクターを停止してパーキングにします。

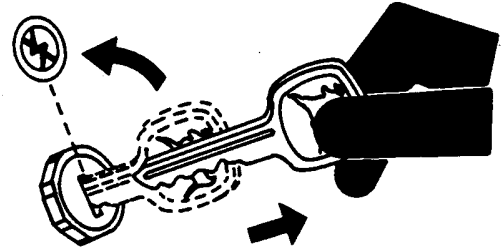
重要： シーズンの初めにオイルレベルを確認し、機械の使用中は毎日オイルレベルを確認してください。

注記： トラクターと機械を平坦な平坦な場所に駐車します。

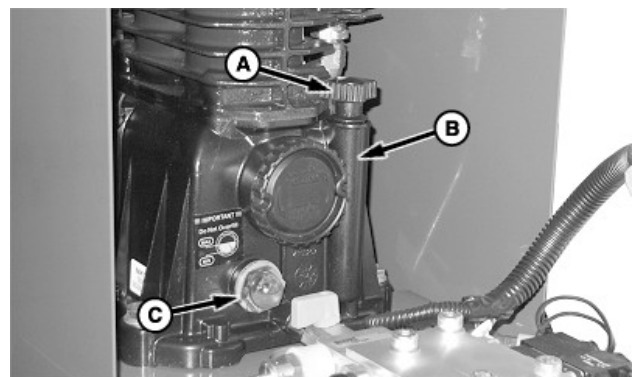
適切なオイルレベルは点検窓 (B) の中間 (A) です。必要に応じてオイルを追加します。(このセクションの「油圧式エアコンプレッサオイルの注入または交換」を参照してください)

WP29706,00002F1-40-14JUN18

油圧式エアコンプレッサオイルの注入または交換



TS230—UN—24MAY89



A87495—UN—02SEP15

A : キャップ
B : リザーバー
C : 点検窓

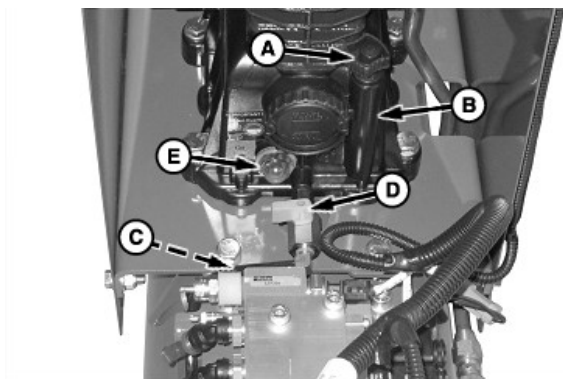
注意： けがを防止してください。整備を行う前に、選択制御弁 (SCV) を無効にし、トラクターを停止してパーキングにします。

重要： 非洗浄性 30W 合成エアコンプレッサオイル ISO 100 (John Deere™ TY27029 または同等品) を使用します。

注記： 機械とトラクターを平坦な場所に駐車します。

注入しやすいようにファンネルを使用します。

コンプレッサオイルの交換



A87496—UN—02SEP15

- A : キャップ
- B : リザーバー
- C : ドレンホース
- D : ドレンバルブ
- E : 点検窓

1. ドレン中は、キャップ (A) を取り外してリザーバー (B) の通気を促進します。
2. ドレンホース (C) の下に容器を配置します。
3. ドレンバルブ (D) を開いてオイルを受けます。
4. ドレンバルブを閉めます。
5. 点検窓 (E) の中間にオイルが達するまで、指定量のオイルをリザーバー (B) に追加します。

仕様

コンプレッサリザーバー : 容量..... 0.5 L
(16.6 oz)

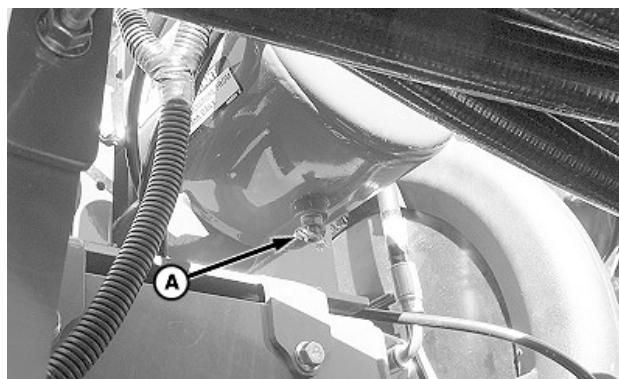
6. キャップ (A) を取り付けます。

コンプレッサへのオイルの注入

1. キャップ (A) を取り外します。
2. 点検窓 (C) の中間にオイルが達するまで、オイルをリザーバー (B) に追加します。
3. キャップ (A) を取り付けます。

WP29706,00002F2-40-14JUN18

エアタンクからの抜き取り



A68980—UN—06OCT10

エアタンクドレンバルブ

A : 水ドレンバルブ

水ドレンバルブ (A) を開けます。タンクから水がすべて抜けるまでバルブは開いたままにしておいてください。エアストレージタンクは毎日および播種機を保管する前に水抜きをしてください。

OUO6064,00005E6-40-08JUN15

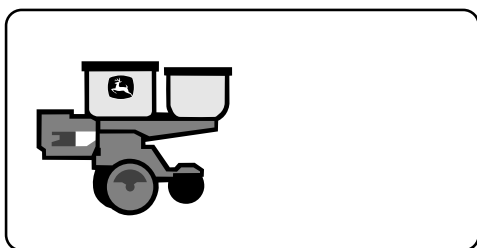
SeedStar™ 2 の診断

コントローラのハードウェア、ソフトウェア、品番の識別



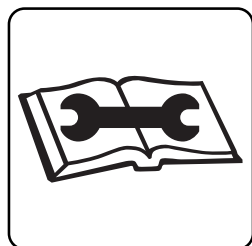
メニュー

A59325—UN—19FEB07



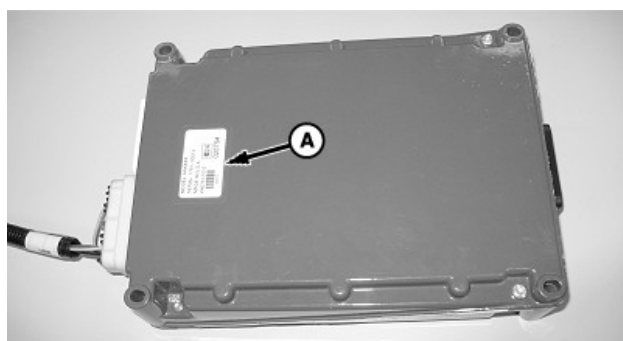
播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



診断ソフトキー

A59567—UN—08MAR07



コントローラ

A61129—UN—11OCT07

A : シリアルタグ

ディスプレイと各コントローラには別々のハードウェア、ソフトウェアバージョンがあります。取扱店とのご連絡には、機械のコントローラのバージョンを使用してください。ディスプレイと播種機コントローラは、共に最新バージョンのソフトウェアで更新して、最高の性能と最新の機能を使用してください。ソフトウェアの更新版は John Deere™ 取扱店からのみ入手できます。

John Deere は Deere & Company の商標です。

メニュー >> 播種機ボタン >> 診断ソフトキー >> Readings (読み値) タブを選択します。

上のドロップダウンボックスから **Hardware / Software** (ハードウェア / ソフトウェア) を選択します。

2 つ目のドロップダウンボックスから **Main (メイン)** または **Auxiliary (補助)** を選択し、各コントローラからのデータを見ます。Auxiliary (補助) は、機械に 2 つ以上のコントローラが実装されている場合には単なるオプションです。

- ハードウェアのシリアル番号と品番が表示される。
- シリアル番号はまたコントローラに取り付けてあるタグ (A) にもあります。
- ソフトウェアの品番とバージョン番号が表示される。
- コントローラの総積算時間計はスクリーン下部にあります。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

Readings : 読み値

Hardware / Software : ハードウェア / ソフトウェア

Main : メイン

Auxiliary : 補助

Hardware Part # : ハードウェア品番

Planter : 播種機

Hardware Serial # : ハードウェアシリアル番号

Software Part # : ソフトウェア品番

Software Version # : ソフトウェアバージョン番号

Hour Meter : 積算時間計

h : 時間数

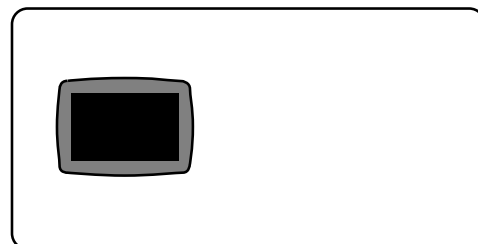
OUO6064.000020C-40-21JUL10

ディスプレイハードウェア、ソフトウェア、品番の識別



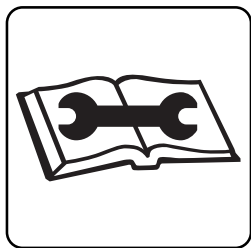
メニュー

A59325—UN—19FEB07



ディスプレイボタン

A59565—UN—08MAR07



診断ソフトキー

A59567—UN—08MAR07

取扱店へのご連絡にディスプレイのバージョンを見つけるには、これをお使いください。

メニュー >> ディスプレイボタン >> 診断ソフトキー >> Readings (読み値) タブを選択します。

このページはディスプレイに関するデータを示します。スクリーン下部には、ソフトウェア品番、ソフトウェアバージョン番号、ハードウェア品番、ハードウェアシリアル番号があります。

ソフトウェアの更新版は John Deere™ 取扱店からのみ入手できます。

この情報のみを見るには **About** タブを選択してください。ハードウェアに関する情報は、ディスプレイの裏面にもあります。

ディスプレイの総作動時間数はスクリーン中央に表示されます。

画面領域情報

Display Diagnostics : ディスプレイの診断

Readings : 読み値

Software Part Number : ソフトウェアパーツ番号

Software Version Number : ソフトウェアバージョン番号

Hardware Part Number : ハードウェアパーツ番号

Hardware Serial Number : ハードウェアシリアル番号

Operation Hours : 作動時間

About : About

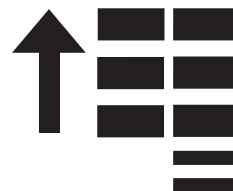
Application Software Build : アプリケーションソフトウェアのビルド

P/N : 部品番号

S/N : ソフトウェア番号

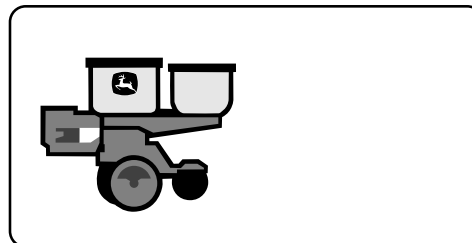
OUO6064.000020D-40-21JUL10

センサーステータス



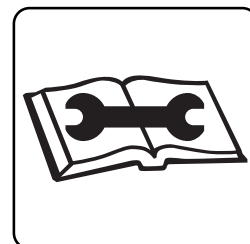
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



診断ソフトキー

A59567—UN—08MAR07

センサー出力に問題が起きたと思われる場合にこれで診断ができます。

1. **メニュー >> 播種機ボタン >> 診断ソフトキー >> Readings (読み値)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Sensor/Status** を選択します。

機械のセンサーからの現在の読み値はそれぞれの単位と電圧レベルで示されます。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

Readings : 読み値

Sensor/Status : センサー / ステータス

Tractor Speed : トラクター速度

Vacuum Sensor : 真空センサー

Fertilizer Sensor : 肥料センサー

mph : 毎時マイル

kph : 毎時キロメートル

in : インチ

mm : ミリメートル

psi : 平方インチ当たりのポンド値

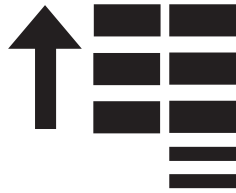
kPa : キロパスカル

V : ボルト

OUO6064.000020E-40-21JUL10

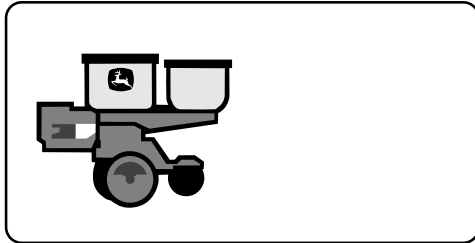
システム電圧

種子チューブセンサーテスト



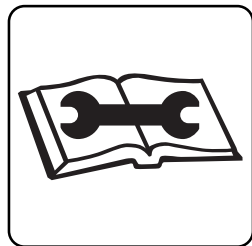
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



診断ソフトキー

A59567—UN—08MAR07

電源に問題があると思われる場合にはこれで診断します。

1. メニュー >> 播種機ボタン >> 診断ソフトキー >> **Readings (読み値)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **System Voltages (システム電圧)** を選択する。

機械の各種電子機器の電圧が示されます。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

Readings : 読み値

System Voltages : システム電圧

Controller Input : コントローラ入力

Seed Sensor Supply : 種子センサー電源

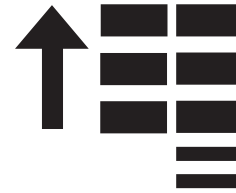
Vacuum Sensor Supply : 真空センサー電源

Fertilizer Sensor Supply : 肥料センサー電源

Height Sensor Supply : 高さセンサー電源

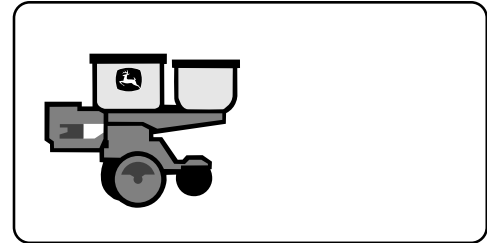
V : V

OUO6064,000020F-40-21JUL10



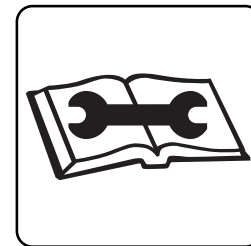
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



診断ソフトキー

A59567—UN—08MAR07

モニターの検出した種子センサーの識別にはこれを用います。

1. メニュー >> 播種機ボタン >> 診断ソフトキー >> **Tests (テスト)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Seed Tube Sensor (種子チューブセンサー)** を選択し、どのセンサーが作動しているかを見る。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

Tests : テスト

Seed Tube Sensor : 種子チューブセンサー

These seed sensors are operational : これらの種子センサーは動作中です。

None : なし

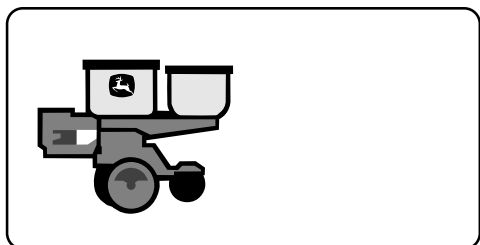
OUO6064,0000210-40-21JUL10

種子ドロップテスト



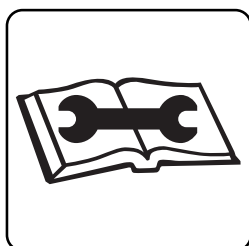
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



診断ソフトキー

A59567—UN—08MAR07

種子センサーが種子を正確に検出しているかのテストにこれを使用します。

1. **メニュー** >> **播種機ボタン** >> **診断ソフトキー** >> **Tests (テスト)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから**Seed Drop (種子ドロップ)**を選択する。
3. **Row** 入力ボックスを選択し、観察する条ユニット番号を入力します。
4. **Reset** ボタンを選択すると、1つのカウンターがゼロに戻ります。**Reset All Rows (全ての条をリセット)**を選択し、全てのカウンターをクリアする。
5. 入力ボックスに入力した番号と同じ条ユニット番号を探します。
6. 種子チューブの開口部にアクセスするため条ユニットメーターを取り外す。
7. 予め決めた数の種子を種子チューブを通してひとつずつ落とす。
8. モニター上のカウントを観察して、落とした種子数と同一になるかどうかを確認する。

数が大きく異なる場合は、配線を点検し、センサーをきれいにするか交換する。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

Tests : テスト

Seed Drop : 種子ドロップ

Row : 条

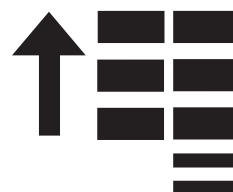
Count : カウント

Reset : リセット

Reset All Rows : 全ての条をリセット

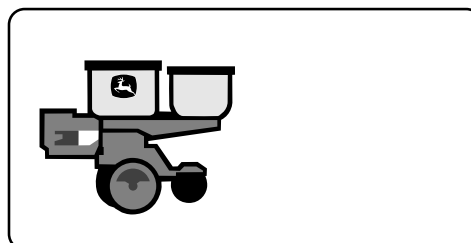
OUO6064,0000211-40-21JUL10

時間決め種子ドロップ



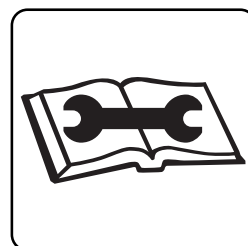
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



診断ソフトキー

A59567—UN—08MAR07

1. **メニュー** >> **播種機ボタン** >> **診断ソフトキー** >> **Tests (テスト)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから**Timed Seed Drop (時間決め種子ドロップ)**を選択する。
3. **Row** 入力ボックスを選択し、観察する条ユニット番号を入力します。
4. **Time** 入力ボックスを選択し、テストを実行する秒数を入力します。
5. 希望の速度を選択し、**Start** ボタンを選択します。

6. 時間はゼロまでカウントダウンし、テストが終了する。**Stop (停止)** ボタンを選択し、時間がゼロに達する前にテストを停止する。
7. スクリーン上の種子カウントを観察する。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

Tests : テスト

Timed Seed Drop : 時間決め種子ドロップ

Start : 開始

Stop : 停止

Row : 条

Count : カウント

mph : 毎時マイル

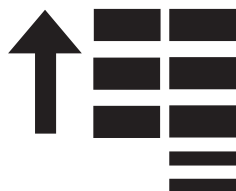
kph : 毎時キロメートル

Time : 時間

sec : 秒

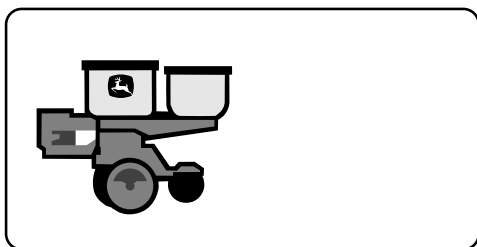
OUO6064,0000212-40-21JUL10

真空センサー



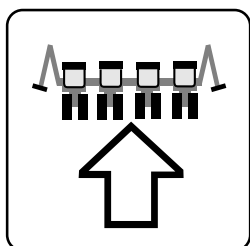
メニュー

A59325—UN—19FEB07



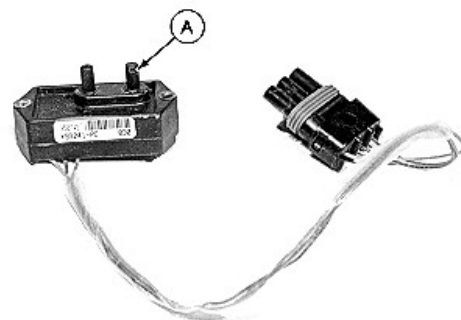
播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



設定用ソフトキー

A59172—UN—29JAN07



A40613—UN—30DEC96

A : P2 ポート

正しいセンサーの接続と校正の確認に使用します。

1. 真空配線が正しく接続されていることを確認する。
真空センサーをひとつだけ使用する場合は、必ず左の真空ワイヤーに接続する。
2. 真空ホースが正しく接続されていることを確認する。
ホースを P2 ポート (A) に接続する。
3. センサーと真空メーター間のホースの空気漏れを点検する。
4. トラクターをオフにする。キーを ACC (アクセサリ) に入れる。
5. 構成する真空センサーの数が正しいことを確認する。
メニュー >> 播種機ボタン >> 構成ソフトキー >> Sensor (センサー) タブ >> Vacuum (真空) ドロップダウンを選択します。選択した **Number of Sensors (センサーの数)** は機械のセンサーの数に合致する必要があります。
6. **Sensor** ドロップダウンを選択し、各センサーを 1 つずつ選択します。 **Cal Value (校正値)** を選択し、5.66 (英国式単位) または 143.76 (メートル法) を入力する。
7. 各センサーを選択し、**Zero Sensor (ゼロセンサー)** ボタンを選択する。
8. 電圧が正しいことを確認する。

診断ソフトキー >> Readings (読み値) タブ >> System Voltages (システム電圧) ドロップダウンを選択します。

- コントローラ入力値は必ず 11 VDC 以上。
- 真空センサー電源値は 8.0 VDC。
- 電圧がゼロの場合は、配線をチェックする。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機の設定

Sensor : センサー

Vacuum : 真空

Sensors : センサー

Sensor : センサー
Cal Value : 較正值
V in : 真空のインチ値
Planter Diagnostics : 播種機診断
Readings : 読み値
System Voltages : システム電圧
Controller Input : コントローラ入力
Vacuum Sensor Supply : 真空センサー電源
V : V

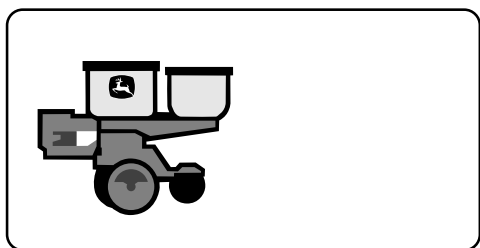
OUO6064,0000213-40-29JUL10

液体肥料センサー



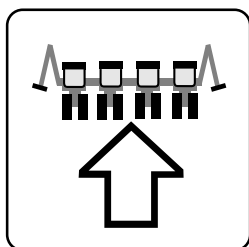
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



設定用ソフトキー

A59172—UN—29JAN07

正しいセンサーの接続と較正の確認に使用します。

1. トラクターをオフにする。キーを ACC に入れる。
2. センサーの配線が適切に接続されていることを確認する。

センサーが 1 つだけ使用されている場合は、これは必ず LEFT FERT のラベルの付いた線に接続する。

3. センサーの数が正しく選択されているようにする。

メニュー >> 播種機ボタン >> 構成ソフトキー >>
Sensor (センサー) タブ >> **Fertilizer (施肥)** ドロップ
 DOWN を選択します。

選択した **Number of Sensors (センサーの数)** は機械のセンサーの数に合致する必要があります。

Sensor (センサー) ドロップダウンを選択し、各センサーをひとつずつ選択する。 **Cal Value (較正值)** を選択し、37.50 (英国式単位) または 258.55 (メートル法) を入力する。

4. 施肥システムの圧力を解除する。各センサーを選択し、**Zero Sensor (ゼロセンサー)** ボタンを選択する。

5. 電圧が正しいことを確認する。

診断ソフトキー >> **Readings (読み値)** タブ >>
System Voltages (システム電圧) ドロップダウン
 を選択します。

- コントローラ入力値は必ず 11 VDC 以上。
- 肥料センサー電源値は 8.0 VDC。
- 電圧がゼロの場合は、配線をチェックする。

画面領域情報

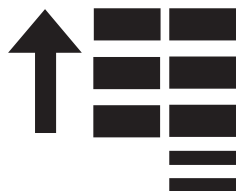
Planter Configuration : 播種機の設定

Sensor : センサー
Fertilizer : 施肥
Sensors : センサー
Sensor : センサー
Cal Value : 較正值
Pressure : 圧力
Planter Diagnostics : 播種機診断
Readings : 読み値
System Voltages : システム電圧
Controller Input : コントローラ入力
Fertilizer Sensor Supply : 肥料センサー電源
V : V

OUO6064,0000214-40-29JUL10

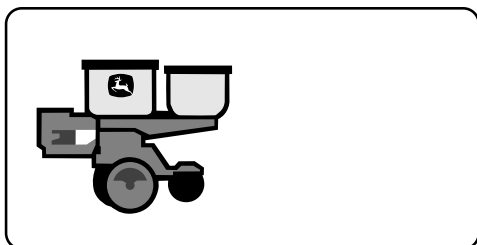
RowCommand™ 用 SeedStar™ 2 の診断

EPM ステータス



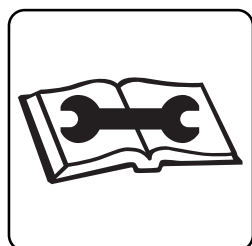
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



診断ソフトキー

A59567—UN—08MAR07

機械の EPM のステータスのチェックにはこれを使用します。

1. メニュー >> 播種機ボタン >> 診断ソフトキー >> **Readings (読み値)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **EPM Status (EPM ステータス)** を選択し、どの EPM が動作中かを見る。全てがオンラインまたはアクティブとして表示される。緑のボックスは真、赤のボックスは偽を意味する。
3. ドロップダウンを選択し、EPM の各入力ステータスまたは全てのステータス (status all) を見る。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

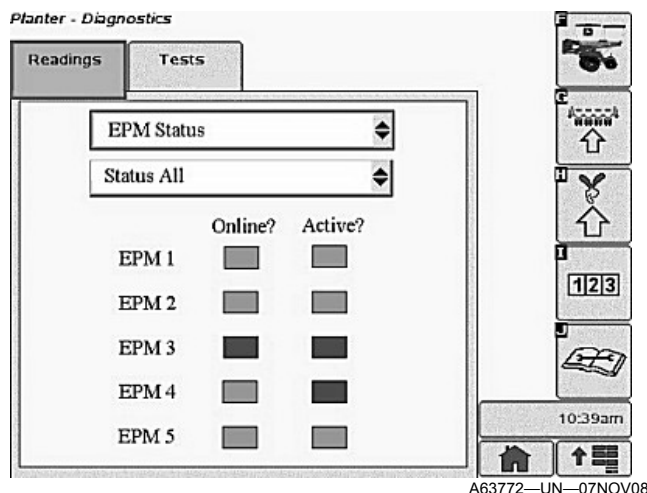
Readings : 読み値

EPM Status : EPM ステータス

Online : オンライン

Active : アクティブ

Status All : 全てのステータス



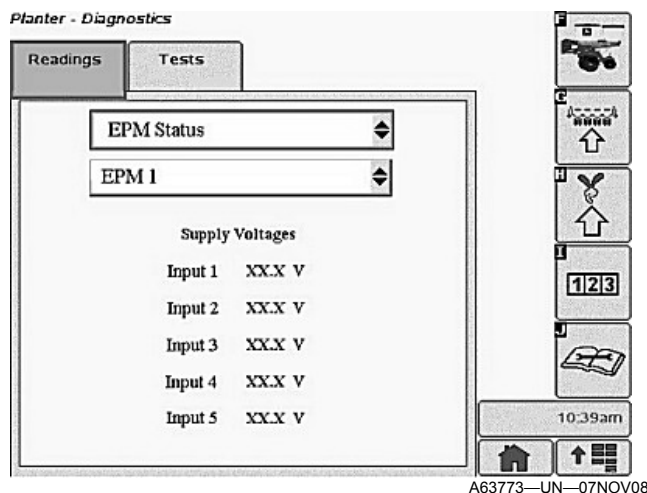
A63772—UN—07NOV08

EPM ステータスサマリーページ

このスクリーンでは、現在の条設定に必要な各 EPM の現在のステータスを一覧できます。

EPM がオンラインの場合は、ステータスボックスは緑になります。オンラインでない場合は、ステータスボックスは赤です。

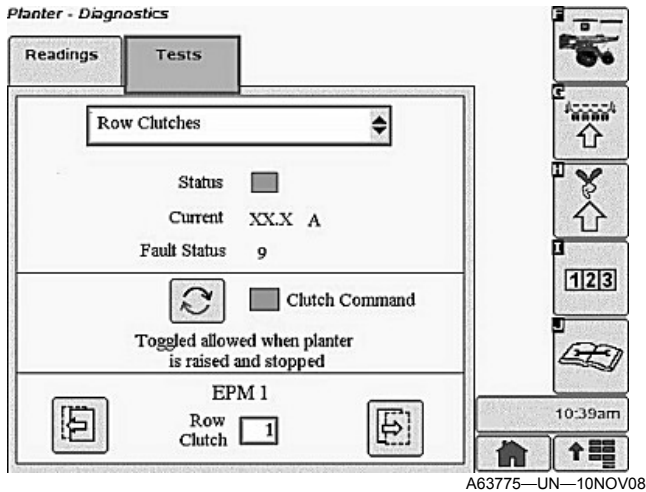
EPM がアクティブの場合は、ステータスボックスは緑です。アクティブではない場合は、ステータスボックスは赤です。



A63773—UN—07NOV08

個々の EPM ステータスページ

このスクリーンでは EPM への電源入力の電圧値を、約 3 秒間の平均として一覧します。3 秒間の間にデバイスから読み値が得られないと、「—」が表示されます。



A63775—UN—10NOV08

この画面は、オペレータが診断画面で「Tests (テスト)」タブを選択し、EPM 出力のある場合に表示されます。

ドライバーステータス CAN メッセージから得られるステータス情報が表示されます。

ドライバー出力モニターがオンの場合は、ステータスボックスは緑になります。

ドライバー出力モニターがオフの場合は、ステータスボックスは赤になります。

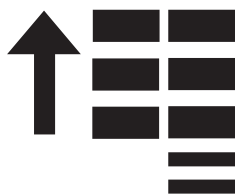
ページ中央のボタンは、播種機が停止して上昇している場合に条をオンまたはオフにするのに使用します。

下部の前後向きの矢印は条クラッチの選択に使用します。

特定の RowCommand™ クラッチは条番号を入力して選択します。

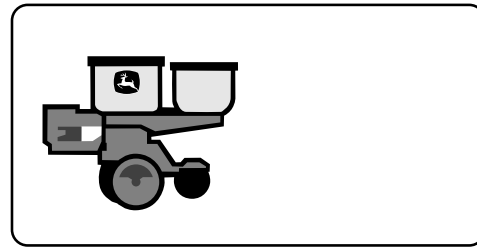
OUO6064,0000215-40-21JUL10

条クラッチ



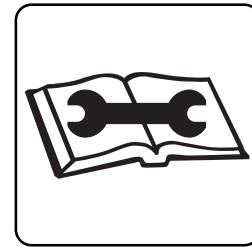
メニュー

A59325—UN—19FEB07



A59551—UN—08MAR07

播種機ボタン



A59567—UN—08MAR07

診断ソフトキー

モニターの検出した条クラッチの識別にこれを使用します。

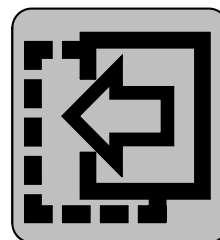
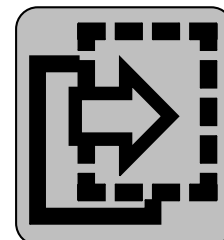
1. メニュー >> 播種機ボタン >> 診断ソフトキー >> Tests (テスト) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Row Clutches (条クラッチ)** を選択し、各条クラッチのステータスを見る。緑のボックスは真、赤のボックスは偽を意味します。



A63529—UN—27OCT08

切り替え

3. クラッチコマンドを有効にするにはトグルアイコンを選択します。緑のボックスは真、赤のボックスは偽を意味します。


A61134—UN—12OCT07
前のページ

A61135—UN—12OCT07
次のページ

4. 条クラッチ入力ボックスを選択し、希望の条クラッチを入力して表示します。または次のページのアイコンや前のページのアイコンを押して移動します。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機の診断

Tests : テスト

Row Clutches : 条クラッチ

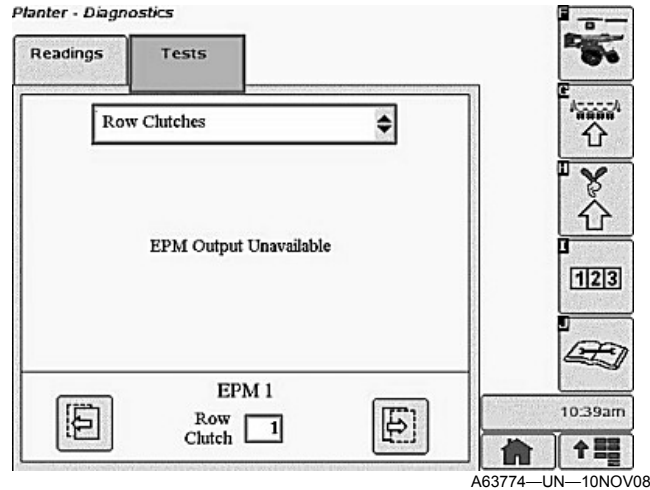
Status : ステータス

Current : 現在

Fault Status : 故障ステータス

Clutch Command : クラッチコマンド

Row Clutch : 条クラッチ



条クラッチ診断テスト。

この画面は、オペレータが診断画面で「Tests (テスト)」タブを選択したときに、次のいずれかの理由で EPM が使用できないと表示されます。

- EPM がオフライン
- EPM が通信していない
- EPM 入力電圧が範囲外

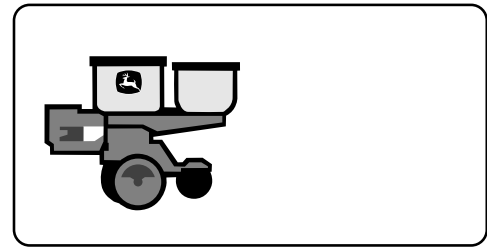
OUO6064.0000216-40-23SEP21

条クラッチセルフテスト



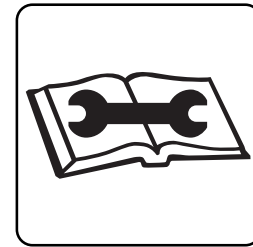
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



診断ソフトキー

A59567—UN—08MAR07

モニターの検出した動作中の条クラッチの識別にこれを使用します。

1. メニュー >> 播種機ボタン >> 診断ソフトキー >> Tests (テスト) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Row Clutches Self Test (条クラッチセルフテスト)** を選択し、各条クラッチのステータスを見る。
3. 「perform self test (セルフテストの実行)」ボタンを選択すると、システムは条クラッチのセルフテストを実行する。

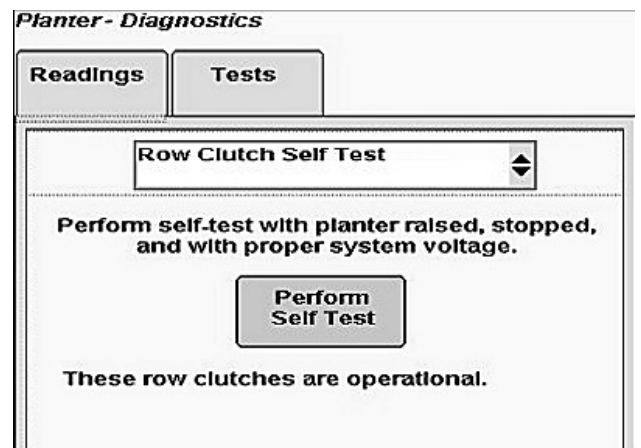
画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

Tests : テスト

Row Clutches Self Test : 条クラッチセルフテスト

Perform Self Test : セルフテストの実行



A63777—UN—10NOV08

注記 : 診断タブでは、播種機が高さ設定点以上に上昇されていない場合は「perform Self-test (セルフテストの実行)」アイコンは現れません。

診断中の条クラッチ診断セルフテスト。

播種機が停止中に高さ設定点以上の高さに上昇されている場合に、適切なシステム電圧下でセルフテストを実行してください。

セルフテストボタンを押すと、画面には「These row clutches are operational (次の条クラッチは動作中です)」というメッセージとリストが表示されます。

OUO6064,0000217-40-21JUL10

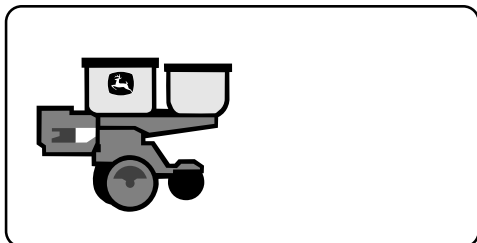
バリアブルレートドライブ用 SeedStar™ 2 の診断

回転種子メーター



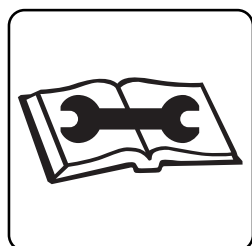
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



診断ソフトキー

A59567—UN—08MAR07



メーター回転ボタン

A59898—UN—02APR07

畑で機械を引かずに、ドリルのシャフトとメーターが回ることを確認するのにこれを使用します。播種機はこのテスト中停止しています。

1. **メニュー >> 播種機ボタン >> 診断ソフトキー >> Tests (テスト)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Rotate Meters (メーター回転)** を選択する。
3. **Motor Selection (モーターの選択)** 入力ボックスを選択し、回転させる全て、またはどれかのモーターを選択する。
4. この機能の動作には次の各項が必要です。

- 播種機が伸長されている。
- 播種機が上昇位置にある。
- 播種機が静止している。
- 可変速度油圧装置がアクティブな状態にある。

Meter Rotation (メーター回転) ボタンを選択する。メーターの回転が停止すると音がして知らせます。アイコンを押すたびにメーターは約半回転回ります。メーターが動かない場合には警告スクリーンが現れます。

種子メーター回転の機能は播種機メイン実行ページからアクセスできます。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断 Tests : テスト

Rotate Meters : メーター回転

Motor Selection : モーターの選択

All : 全て

Ground Speed : 対地速度

mph : 毎時マイル

kph : 毎時キロメートル

Wheel Sensor : ホイールセンサー

Active : アクティブ

Inactive : アクティブではない

Planter Position : 播種機の位置

Up : 上

Down : 下

Motor : モーター

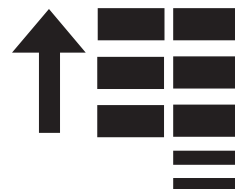
Target rpm : 目標回転数

Actual rpm : 実際の回転数

Valve % : バルブパーセンテージ

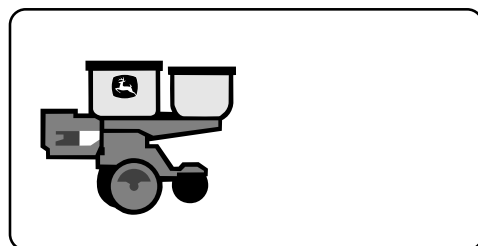
OUO6064,0000218-40-21JUL10

可変速ドライブ部品のアクティビティ



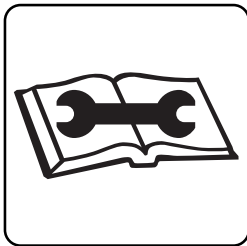
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



診断ソフトキー

A59567—UN—08MAR07

Actual rpm : 実際の回転数
Valve % : バルブパーセンテージ
Left : 左
Right : 右
Open : 開かれた
Closed : 閉じられた

OUO6064,0000219-40-21JUL10

可変速ドライブデータスクリーンは、VRD 問題の診断には最善の方法です。VRD システムの動作には次の各項が必要です。

- 目標播種数が入力され、「オン」になっている。
- VRD の油圧系が最高速度で連続して流れている。
- 播種機が伸長されており、播種高さまで下降されている。
- 高さセンサーが較正され、「Planter Position (播種機位置)」が「Down (下降)」となっている。
- 播種機は播種速度で前進している。
- 「Ground Speed (対地速度)」は対地速度を表示している。
- 「Wheel Sensor (ホイールセンサー)」は「Active (アクティブ)」を表示している。

注記 : Target RPM (目標とする回転数) が CAL となっている場合は、VRD をアクティブにした状態で機械を畑で短距離運転する。これでモーターが較正される。

1. メニュー >> 播種機ボタン >> 診断ソフトキー >> Readings (読み値) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから VRD Data (VRD データ) を選択する。

VRD 部品のステータスとアクティビティを示します。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

Readings : 読み値

Variable Rate Drive Data : 可変速ドライブのデータ

Target Population : 目標播種数

seeds/ac : 1 エーカー当たりの種子数

seeds/ha : 1 ヘクタール当たりの種子数

Ground Speed : 対地速度

mph : 毎時マイル

kph : 毎時キロメートル

Wheel Sensor : ホイールセンサー

Active : アクティブ

Inactive : アクティブではない

Planter Position : 播種機の位置

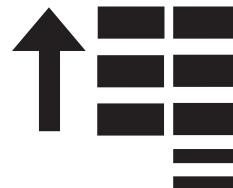
Up : 上

Down : 下

Motor : モーター

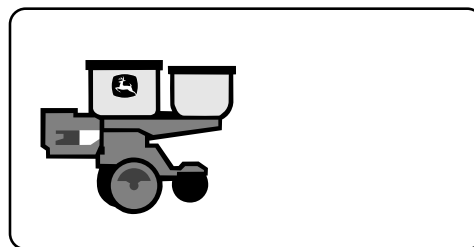
Target rpm : 目標回転数

VRD イベントログ



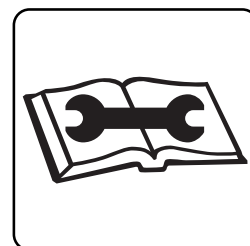
メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07

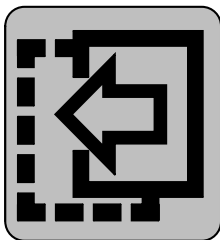


診断ソフトキー

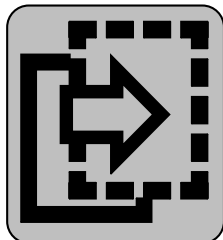
A59567—UN—08MAR07

イベント期間中のシステムの動作の記録にこれを使用します。取扱店ではこの記録でイベントの原因の診断をします。

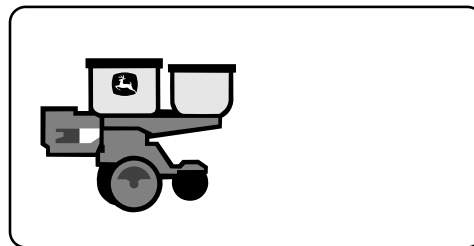
1. メニュー >> 播種機ボタン >> 診断ソフトキー >> Tests (テスト) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから VRD Event Logs (VRD イベントログ) を選択する。
3. イベントログをすべてクリアするには「Zero (ゼロ)」ボタンを選択します。
4. Start ボタンを選択して新しいイベントログを開始します。
5. [Event Log (イベントログ)] ボタンを選択して、保存されているイベントログデータを表示します。



A61134—UN—12OCT07
前のページ



A61135—UN—12OCT07
次のページ



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07

6. **[Previous Page (前のページ)]** または **[Next Page (次のページ)]** ボタンを選択して他のページを表示するか、**[Go to Page (指定のページへ進む)]** 入力ボックスを選択して特定のページ番号を入力します。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機の診断

Tests : テスト

Clear all event logs : すべてのイベントログをクリア

Start new event log : 新しいイベントログを開始

Start : 始動

Stop : 停止

Event log : イベントログ

Hour Meter : アワーメーター

Ground Speed : 移動速度

Wheel Sensor : ホイールセンサー

Active : アクティブ

Inactive : 非アクティブ

Planter Position : 播種機の位置

Motor : モーター

Target rpm : 目標回転数/分

Actual rpm : 実際の回転数/分

Valve % : バルブパーセンテージ

Target : ターゲット

Seeds : 種子

ac : エーカー

ha : ヘクタール

Left : 左

Right : 右

Open : 開

Closed : 閉

OUO6064,000021A-40-23SEP21



診断ソフトキー

A59567—UN—08MAR07

VRD 油圧システムから空気を抜くのにこれを用います。

1. **メニュー >> 播種機ボタン >> 診断ソフトキー >> Tests (テスト)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **VRD Motor/Valve Flush (VRD モーター、バルブ空気抜き)** を選択する。
3. **Flush Time (フラッシュ時間)** 入力ボックスを選択し、1、2、または3秒を入力する。
4. 4 km/h (2 mph) よりも高い速度で種を播く。

モーターは表示の時間だけ運転して、油圧計から空気を抜きます。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

Tests : テスト

VRD Motor/Valve Flush : 可変速ドライブモーター、バルブの空気抜き

Ground Speed : 対地速度

mph : 毎時マイル

kph : 毎時キロメートル

Flush Time : フラッシュ時間

secs : 秒

Flush RPM : フラッシュ毎分回転数

Motor : モーター

Quick Start : クイックスタート

Auto : 自動

Manual : マニュアル

Speed must be greater than 4 kmh (2 mph) : 4 km/h (2 mph) より上の速度が必要

VRD モーター、バルブ空気抜き



メニュー

A59325—UN—19FEB07

speed needs to be increased : 速度を増加してください

Value out of range : 値は範囲外

OUO6064,000021B-40-21JUL10

SeedStar™ XP の診断

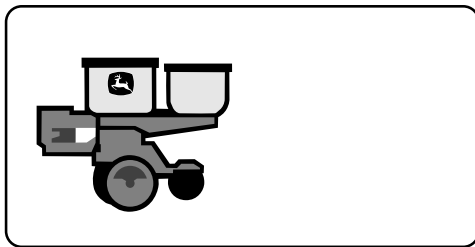
走行状況センサーでの診断

重要： センサーノードハーネスの接続を外す前にシステムの電源を切ってください。



メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



診断ソフトキー

A59567—UN—08MAR07

このスクリーンは全ての条の走行状況センサーデータをひとつのスクリーンでモニターするのに使用します。

1. メニュー >> 播種機ボタン >> 診断ソフトキー >> **Readings (読み値)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Ride Dynamics (走行状況)** を選択する。

機械の走行の質センサーのパーセンテージが表示されます。センサーがあってもデータが受け取れない場合は、ダッシュ「-」が表示されます。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

Readings : 読み値

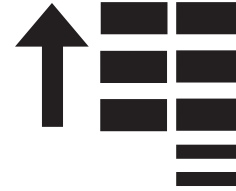
Ride Quality Sensor : 走行の質センサー

% : パーセンテージ

OUO6064.000021C-40-28JUL10

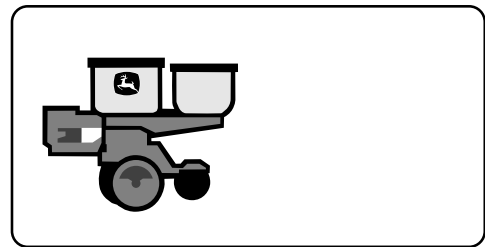
下向き力センサー診断

重要： センサーノードハーネスの接続を外す前にシステムの電源を切ってください。



メニュー

A59325—UN—19FEB07



播種機ボタン

A59551—UN—08MAR07



診断ソフトキー

A59567—UN—08MAR07

このスクリーンは全ての条の下向き力センサーデータをひとつのスクリーンでモニターするのに使用します。

1. メニュー >> 播種機ボタン >> 診断ソフトキー >> **Readings (読み値)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Down Force (下向き力)** を選択する。

機械の下向き力センサーのゲージホイール負荷が、ポンドまたはニュートンで表示されます。センサーがあってもデータが受け取れない場合は、ダッシュ「-」が表示されます。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

Readings : 読み値

PDF Pressure Sensor : PDF 圧力センサー

Down Force Sensor : 下向き力センサー

lbs : ポンド

N : ニュートン

OUO6064.000021D-40-28JUL10

診断コード

診断コードは訓練を受けた技術要員のみがアクセスしてください。John Deere 取扱店にお問い合わせください。

OUO6064,000021E-40-21JUL10

トラブルシューティング

SeedStar™ 2 と SeedStar™ XP のトラブルシューティング

SeedStar™ 2 と SeedStar™ XP モニタリングシステムにはさまざまなセルフテスト、診断画面、診断テスト、注意、警告画面が用意されており、オペレータや取扱店の技術要員が潜在的な問題の原因を特定する際に役立ちます。

警告画面や診断手順を理解して (このマニュアルの「警告画面」、「診断」の各セクション参照)、John Deere™ 取扱店に問い合わせる前にこのセクションの基本的なトラブルシューティングの手順を実行してください。

OUO6064,0000220-40-29JUL10

GreenStar™ ディスプレイのトラブルシューティング

症状	問題	解決方法
Screen not readable. (スクリーンが読めない)	コントラストの設定不良。	コントラストを調節する。
	スクリーンのバックライトレベルが低すぎる。	バックライト調節を上げる。
Incorrect speed displayed. (表示速度が不正確)	較正不良。	正しいレーダー較正值を入力するか、122 m (400 ft.) のコースで再度較正する。
	単位の設定不良。	正しい単位を設定する。
	速度の読みがふらつく。	レーダーの取り付けが緩いか振動している。
No radar speed reading. (レーダー速度が出ない)	較正值が入力されていない。	レーダーを較正する。
	風やほこりが強い気象。	速度源を変更する。
No radar calibration value. (レーダー較正值が無い)	7000、8000、9000、シリーズや、新しいトラクターに取り付けされたディスプレイに工場でレーダーが取り付けられている。	トラクターのオペレータマニュアルに従ってレーダーを較正する。

OUO6074,000106C-40-11OCT07

SeedStar™ 2 のトラブルシューティング

症状	問題	解決方法
Planter icon does not appear on main menu. (播種機のアイコンがメインメニューに現れない)	コントローラが CAN bus 上で通信していない。	メインメニューを選択し、メッセージセンターを選択し、コントロールユニット情報ボタンを選択する。ドロップダウンボックスから実装 CAN を選択する。コントロールユニット PM1 (0xC0) と PA1 (0xC1) を探す。どちらのアドレスも見つからない場合は、播種機コントローラは CAN bus 上で通信していない。ECU の電源、ECU のアース、トラクター背面と播種機コントローラの 9 ピンコネクタで CAN 高と CAN 低をチェックする。(これらの接続の場所を見つけるにはサービスアドバイザーを使用する。)

症状	問題	解決方法
Warning: Verify power on pins 1 and 3. (警告 : ピン 1 と 3 で電源を確認する)	機械には可変速ドライブが装備されていない。	機械に VRD が装備されていない場合、駆動源を変更する。(「基本的な播種機設定」セクションの「播種機駆動源の設定」を参照。)
	機械には可変速ドライブが装備されている。	ISO カプラーのピン 1 と 3 で 12 V の電源をチェックする。
No vacuum reading. (真空の読みが無い)	配線不良。	配線ハーネスを点検し、修理する。
	真空ブロワー不動作。	真空ブロワーモーターを始動する。
	真空ラインがセンサーの間違った管継手にある。	センサー P2 管継手に真空ラインを取り付ける。
	播種機設定不良。	真空センサーの正しい数を入力する。(「基本的な播種機設定」セクションの「真空センサー」参照。)
	真空セクションが実行スクリーンに表示されない。	真空センサーの正しい数を入力する。(「基本的な播種機設定」セクションの「真空センサー」参照。)
	センサーが間違ったワイヤーハーネスの線に接続されている。	真空センサーがひとつだけ使用されている場合は、LEFT VACUUM のラベルの付いたワイヤに正しく接続する。
Wrong vacuum reading. (真空読み値不良)	真空センサーが較正されていない。	真空ブロワーモーターを停止し、センサーのゼロ点調整をする。(「基本的な播種機設定」セクションの「真空センサー」参照。)
	較正值不良。	正しい較正值、5.66 (英国単位) または 143.76 (メートル法) を入力する。(「診断」セクションの「真空センサー」参照。)
	真空センサー故障。	センサーを交換する。
No high or low population reading. (播種数高低の読みが出ない)	種子チューブセンサーが汚れている。	センサーを清掃する。(「種子チューブセンサー」セクション参照。)
	レーダー速度無し。	レーダーまたは他の速度源を接続、較正する。
	種子センサーがオフ。	条分割型オブションをオフにする。(「基本的な播種機設定」セクションの「フレーム、条分割型、駆動切断警告の設定」参照。)
		条をオンにする。(「基本的な播種機設定」セクションの「種子センサーのオン、オフ」参照。)

症状	問題	解決方法
	ワイヤーハーネス接続不良。	ワイヤーハーネスの接続を点検する。 ワイヤーハーネスの接続を正しくする。 技術マニュアル TM111219 参照。
Wrong population reading. (播種数の読み値不良)	種子チューブセンサーが汚れている。	センサーを清掃する。 (「種子チューブセンサー」セクション参照。)
	条間隔不良。	正しい条間隔を入力する。 (「基本的な播種機設定」セクションの「フレーム、条分割型、駆動切断警告の設定」参照。)
	速度読み値不良。	正しいレーダー較正を入力するか、レーダーをトラブルシューティングする。
	風やほこりが強い気象。	レーダー以外の速度源に変更する。 (「基本的な播種機設定」セクションの「対地速度源」参照。)
	単位不良。	正しい単位を入力する。 (「モニターの設定」セクションの「言語と単位の設定」参照。)
	速度の読み値が高すぎる。	上記の wrong speed reading (速度の読み値不良) 参照。
	センサーの能力を超えるレートで播種。	AccuCount™ センサーを取り付けるか、Population Adjust (種子密度の調整) を使用する。
	ヒルドロップコットン (Hill-Drop cotton) で播種している。	複数の種子が同時に種子センサーを通過する。
	播種数調節値の設定不良。	実際のフィールド播種数を確認する。播種数の読み値と比較する。必要に応じて播種数調節 (Population Adjust) の設定を調節する。
Row failure warning. (条不良警告)	メーターが播種していない。	種子ホッパが空なので種子を入れる。
	ハーネス故障。	ハーネスと接続を点検する。
	岩石の多い条件で播種している。	種子がディスクから飛ばされているので、条ユニット下向き力を調節する。
	種子チューブセンサーが汚れている。	センサーを清掃する。 (「種子チューブセンサー」セクション参照。)

症状	問題	解決方法
	CCS システムが詰まっているか、つながっている。	詰まりやつながりを取り去る。 播種機のオペレータマニュアル参照。 必要に応じて CCS 圧力を調節する。
Wrong area reading. (エリアの読み値不良)	播種機の幅不良。	正しい播種機幅を入力する。 (「基本的な播種機設定」セクションの「フレーム、条分割型、駆動切断警告の設定」参照。)
	半幅または 1/3 幅切断がオン。	切断機能を使用する際は「Reduce Area by these Rows (これらの条で面積を減らす)」を選択する。
	レーダー不良。	レーダーの較正を正すか、レーダーをトラブルシューティングする。
No planter monitor reading. (播種機モニターに読みが出ない)	電氣的接続不良。	トラクターのヒューズを点検する。後部トラクターコネクタの裏の接続を点検する。
No liquid fertilizer reading. (液体肥料の読みが出ない)	圧力が無い。	播種機を前進させ、ポンプがプライムされていることを確認する。
	播種機オプション不良。	肥料センサーの正しい番号を入力する。 (「基本的な播種機設定」の「液体肥料センサー」参照。)
	センサーが間違ったワイヤーハーネスの線に接続されている。	液体センサーが 1 つだけ使用されている場合は、これは必ず LEFT FERT のラベルの付いた線に接続する。
	配線不良。	配線ハーネスを点検し、修理する。
Wrong liquid fertilizer reading. (液体肥料の読み値不良)	較正值不良。	較正值、37.50 (英国単位) または 258.55 (メートル法) を入力する。 (「診断」セクションの「液体肥料センサー」参照。)
	ゼロ値の誤り。	肥料マニホールドに捉えられた空気を抜く。 センサーのゼロ調整をする。 (「基本的な播種機設定」セクションの「液体肥料センサー」参照。)
	液体肥料センサー不良。	センサーを交換する。
	センサーの詰まり。	センサーを取り外し、ぬるま湯ですすぐ。 センサーの清掃中は固いものを差し込まない。 センサーユニットに損傷が起こる可能性がある。

可変速ドライブのトラブルシューティング

症状	問題	解決方法
Warning: Verify power on pins 1 and 3. (警告: ピン 1 と 3 で電源を確認する) WARNING SCREEN (警告スクリーン): Motor 1, 2 disabled. (モーター 1 と 2 はオフ) Drive failed to respond. (ドライブ応答なし) Verify hydraulic power. (油圧動力を確認する) Check operator's manual. (オペレータマニュアルで点検してください) 注記: この警告はモーター速度が 18 rpm を超えているはずの時にモーターが回っていないときに発せられます。	ISO カプラーのピン 1 と 3 に電源の 12 V が出していない。 油圧またはオイル流がない。	ピン 1 と 3 に電源の 12 V が出ているかどうかをチェックする。 ホースがトラクターの SCV またはパワービヨンドに正しく接続されていることを確認する。 圧力、戻りラインの正しい位置を確認する。一方通行のチェックバルブは戻りラインホースの端に取り付けられる。 トラクター SCV 時間を設定して連続的に戻り止めと流れをするようにする。(「可変速ドライブの取り付けと取り外し」セクションの「ホースの適切な接続」参照。) トラクター SCV をアクティブにする。
	可変速ドライブモーターへの油圧や流れが低い。	トラクターのエンジン速度をフルに維持する。 トラクター SCV 流の設定を増やす。 その他の油圧機能への流れを最小にする。 トラクターの油圧システムの動作を確認する。
	可変速ドライブコントローラがモーター速度を検出しない。	モーター速度センサーの電気接続を確認する。注記: この状態では、速度センサーのフィードバックの無いモーターは非常に高速で数秒間回転し、その後フルページの警告が発せられます。 モーターカプラーのセットボルトがモーター速度シャフトに締められていることを確認する。 油圧バルブの電気接続を確認する。

症状	問題	解決方法
	機械的バインディングが高トルクを 起こしている。	メインフレームのドライブシャフト カプラーへのウィングが不整合。ド ライブシャフトカプラーを位置合わ せする。 ドライブシャフト支持ベアリング故 障。 損傷したベアリングを交換す る。 種子メーター、化学薬品ホッパ切断 両方または片方の位置が整合してい ない。 種子メーター、化学薬品ホッ パ切断の両方または片方を点検、調 節する。 機械的バインディングのその他の源 も識別して修理する。
	油圧モーターシステム 1 つが 2 つの 油圧モーターに対して設定されてい る。	油圧モーターの数をひとつにする。 (「バリアブルレートドライブの設 定」セクションの「モーターの割り 当て: 条、スプロケット、幅切断」 参照。)
WARNING SCREEN (警告スクリー ン): Motor 1, 2 disabled. (モ ーター 1 と 2 はオフ) Drive failed to respond. (ドライブ応答なし) Verify hydraulic power. (油圧動力を 確認する) Check operators manual. (オペレータマニュアルで点 検してください) Minimum ground speed is. (最小対地速度は...)	モーターは 18 RPM 未満では動作し ないように意図されている。 モ ーターが 18 RPM 以上で動作するに は、対地速度は最小値以上である必 要がある。 最小対地速度は設定に よって異なる。	播種機は最小対地速度以上で運転す る。
注記: この警告はモーター速度が 11.5 RPM と 18 RPM の間である はずの時に、そうになっていない 場合に発せられます。		
	油圧またはオイル流が無い。	ホースがトラクターの SCV またはパ ワービヨンドに接続されていること を確認する。 圧力、戻りラインの正しい位置を確 認する。 一方通行のチェックバルブ は戻りラインホースの端に取り付け られる。 トラクター SCV を設定して連続的に 戻り止めと流れをするようにする。 トラクター SCV をアクティブにする。

症状	問題	解決方法
	可変速ドライブモーターへの油圧や流れが低い。	トラクターのエンジン速度をフルに維持する。 トラクター SCV 流の設定を増やす。 その他の油圧機能への流れを最小にする。 トラクターの油圧システムの動作を確認する。
	可変速ドライブコントローラがモーター速度を検出しない。	モーター速度センサーの電気接続を確認する。 注記： この状態では、速度センサーのフィードバックの無いモーターは非常に高速で数秒間回転し、その後フルページの警告が発せられます。 モーターカプラーのセットボルトがモーター速度シャフトに締められていることを確認する。 油圧バルブの電気接続を確認する。
	機械的バインディングが高トルクを起している。	メインフレームのドライブシャフトカプラーへのウィングが不整合。 ドライブシャフトカプラーを位置合わせする。 ドライブシャフト支持ベアリング故障。 損傷したベアリングを交換する。 種子メーター、または化学薬品ホッパの位置が整合していない。 種子メーター、化学薬品ホッパ切断の両方または片方を点検、調節する。 機械的バインディングのその他の源も識別して修理する。
	油圧モーターシステム 1 つが 2 つの油圧モーターに対して設定されている。	油圧モーターの数をひとつにする。 (「バリアブルレートドライブの設定」セクションの「モーターの割り当て：条、スプロケット、幅切断」参照。)
WARNING SCREEN (警告スクリーン) : Motor 1,2 is operating at wrong speed. (モーター 1、2 の動作速度が正しくありません。) 注記： この警告はモーターの速度が選択した播種レートに対して正しいモーター速度の 70%未満、または 120%を超している時に発せられます。	比例バルブの汚れ。	油圧モーター、バルブをフラッシュする。 (「診断」セクションの「VRD モーター、バルブのフラッシュ」参照。)

症状	問題	解決方法
	モーターは 18 RPM 未満では動作しないように意図されている。モーターが 18 RPM 以上で動作するには、対地速度は「Configuration Summary (設定概要)」で示す MPH (時速マイル) 以上である必要がある。最小対地速度は可変速設定によって異なる。 機械的バインディングがトルク、速度の変動を引き起こしている。	播種機は最小対地速度以上で運転する。 ドライブ駆動系のチェーンの緩みのため、チェーンがスプロケットの歯を飛んでいる。チェーンアイドラを締める。 チェーンの位置決めが悪いためにスプロケットの歯飛びを起こしている。駆動および被駆動スプロケットの位置合わせをする。チェーンアイドラの位置合わせをする。 メインフレームのドライブシャフトカブラーへのウィングが不整合。ドライブシャフトカブラーを位置合わせする。 ドライブシャフト支持ベアリング故障。損傷したベアリングを交換する。 種子メーター、化学薬品ホッパ切断両方または片方の位置が整合していない。種子メーター、化学薬品ホッパ切断の両方または片方を点検、調節する。 機械的バインディングのその他の源も識別して修理する。
Seed rate selection line appears black with white lettering. (種子レートの選択ラインが白黒の文字で現れる)	モーター速度センサーが動きを検出していない、またはモーターが回転していない。 モーターの速度センサー故障。 モーターのシール破損。 モーターの速度センサーカブラーのホースクランプの緩み。 油圧モーターのバルブに動力が来っていない。	速度センサーへの接続をチェックする。 モーターの速度センサーを交換する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。 クランプを締める。 バルブへの接続を点検する。

症状	問題	解決方法
WARNING SCREEN (警告スクリーン): STOP. (停止) Power Interruption. (電源切れ) スキップの可能性。	コントローラの電源切れ。	コントローラの 30 本の METRAPAK™ コネクタの接続を点検する。 9 ピンコネクタを点検する。 3 ピンの汎用コンセントを点検する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
WARNING SCREEN (警告スクリーン): No Tractor Speed, Planter Moving. (トラクター速度無し、播種機は走行。)	レーダー信号が 3 秒間失われた。	レーダーの接続を確認する。
WARNING SCREEN (警告スクリーン): Tractor/Planter Speed Error. (トラクターまたは播種機の数値エラー) 注記: この警告はレーダー速度が播種機のモーションセンサーの速度と著しく異なる場合に発せられます。 極端に風の強い、ほこりの多い条件下ではレーダーは検出を誤り、この警告が発せられる。 モーションセンサーを搭載したタイヤの過度のホイールすべりもこの警告を引き起こす。	レーダーの故障。	レーダーの接続を確認する。
		取扱店に問い合わせるか、技術マニュアルを読んでさらに診断を進める。
	モーションセンサー故障。	モーションセンサーの接続を確認する。 モーションセンサーからディスクまでのギャップが 2 ~ 4 mm (0.08 ~ 0.16 in.) でホイールベアリングがしっかりと取り付けられていることを確認する。ホイールの回転を確認する。 取扱店に問い合わせるか、技術マニュアルを読んでさらに診断を進める。
No row failed warnings from planter monitor when drive motors stop. (駆動モーター停止時に播種機モニターから条故障の警告無し)	毎時 2 マイル未満では通常播種機モニターは条故障警告を発しない。	播種機を毎時 2 マイル以上で運転する。

症状	問題	解決方法
Hydraulic motors do not turn or stop turning. (油圧モーターが回転しない、または回転を止めた)	あらゆる条件下で対地速度が毎時 1 マイル未満の時は通常の条件。可変速ドライブの設定により、システムが機能する最小速度はこれよりも高いことがある。注記：播種機モニターは、3 km/h (2 mph) では条故障警告を発しません。	最小の対地速度以上で播種機を運転してください。
	播種数ゼロが選択されている。	播種数の設定レートがゼロより大きくとられている。
	油圧またはオイル流が無い。	ホースがトラクターの SCV またはパワービヨンドに正しく接続されていることを確認する。 圧力、戻りラインの正しい位置を確認する。一方通行のチェックバルブは戻りラインホースの端に取り付けられる。 トラクター SCV を設定して連続的に流れるようにする。 トラクター SCV をアクティブにする。
	可変速ドライブモーターへの油圧や流れが低い。	トラクターのエンジン速度をフルに維持する。 トラクター SCV 流の設定を増やす。 その他の油圧機能への流れを最小にする。 トラクターの油圧システムの動作を確認する。
	高さセンサーが較正されていない。	高さセンサーを較正する。(「可変速ドライブの設定」セクションの「より高いセンサーの較正」参照。)
	高さセンサーの STOP (停止) 位置設定が低すぎる (牽引機械の場合)。	高さセンサーの STOP (停止) 位置の設定をフレームの高さにし、条ユニットオーブナのブレードが土壌にちょうど触れるようにする。停止位置の設定が低すぎる場合は、でこぼこの土壌条件のためにホイールモジュールが浮き、播種中に駆動モーターがオン、オフすることがある。
	高さセンサーのブラケットが仕様通りに調節されていない (組み込み式の機械の場合)。	高さスイッチを調節する。(「可変速ドライブの設定」セクションの「平行アーム高さスイッチの調節」を参照してください。)

症状	問題	解決方法
	播種機走行中に播種機のモーションセンサーがアクティブではない。	播種機動作中にモーションセンサーがアクティブであることを確認する。（「診断」セクションの「可変速ドライブ部品」参照。） モーションセンサーへの電気接続を確認する。 モーションセンサーとホイールにボルト付されているトーンホイールの間のギャップが 2 mm (0.08 インチ) であることを点検する。 ホイールベアリングは緩んでいるか、故障していて、これがホイールモーションセンサーのギャップを増大、または減少させている可能性がある。
	機械的バインディングが高トルクを起している。	メインフレームのドライブシャフトカプラーへのウィングが不整合。ドライブシャフトカプラーを位置合わせする。 ドライブシャフト支持ベアリング故障。損傷したベアリングを交換する。 種子メーター、化学薬品ホッパ切断両方または片方の位置が整合していない。種子メーター、化学薬品ホッパ切断の両方または片方を点検、調節する。 機械的バインディングのその他の源も識別して修理する。
Hydraulic motor(s) continue to turn when planter is raised. (播種機が上昇させられた時も油圧モーターが回転し続ける)	モーターの比例バルブが作動油の汚染のために動かなくなっている。	モーターフラッシュの手順を実行する。 比例バルブのクリーニング手順に関しては取扱店に問い合わせるか、技術マニュアルを読む。 トラクターの作動油とオイルフィルタを交換する。
Only one hydraulic motor of a two hydraulic motor system is turning. (油圧モーターを 2 台備えたシステムで油圧モーター 1 台だけが回転している)	左右どちらかで半幅切断が OPEN (開放) となっている。	半幅切断スイッチを閉じる。 モーターひとつだけの場合の可変速ドライブの設定。この条件では、機械の右側だけに動力が伝わります。 油圧モーターの数をふたつにする。（「バリアブルレートドライブの設定」セクションの「モーターの割り当て：条、スプロケット、幅切断」参照。）

症状	問題	解決方法
Motors turning backwards. (モーターが逆回転している)	トラクターの圧力は完全に油圧バルブマニホールドの「T」ポートにかかっている。	油圧ラインを接続し、油圧が「P」のラベルの付いたポートに加えられるようにする。
	播種機でのモーターの向きが逆になっている。	正しい向きは取り付け説明書参照。
	モーターへのバルブマニホールドの向きが逆。	正しい向きは取り付け説明書参照。
Hydraulic motors turn at an erratic speed. (油圧モーターの速度ふらつき)	比例バルブの汚れ。	油圧モーター、バルブをフラッシュする。 (「診断」セクションの「VRD モーター、バルブのフラッシュ」参照。)
	可変速ドライブモーターへの油圧や流れが低い。	トラクターのエンジン速度をフルに維持する。 トラクター SCV 流の設定を増やす。 その他の油圧機能への流れを最小にする。 トラクターの油圧システムの動作を確認する。
	機械的バインディングがトルク、速度の変動を引き起こしている。	ドライブ駆動系のチェーンの緩みのため、チェーンがスプロケットの歯を飛んでいる。 チェーンアイドラを締める。 チェーンの位置決めが悪いためにスプロケットの歯飛びを起こしている。 駆動および被駆動スプロケットの位置合わせをする。 チェーンアイドラの位置合わせをする。 メインフレームのドライブシャフトカプラーへのウィングが不整合。 ドライブシャフトカプラーを位置合わせする。 ドライブシャフト支持ベアリング故障。 損傷したベアリングを交換する。 種子メーター、化学薬品ホッパ切断両方または片方の位置が整合していない。 種子メーター、化学薬品ホッパ切断の両方または片方を点検、調節する。 機械的バインディングのその他の源も識別して修理する。
	モーターは 18 RPM 未満では動作しないように意図されている。 モーターが 18 RPM 以上で動作するには、対地速度は最小値以上である必要がある。 最小対地速度は設定によって異なる。	播種機は最小対地速度以上で運転する。

症状	問題	解決方法
When starting to plant from a stopped position, hydraulic motor (s) do not turn for a brief period. (停止位置から播種開始の場合は、短時間の間油圧モーターは回転しません。) This creates a seeding gap in the field. (そのため畑では種子のすき間が生じます)	通常、Quick Start 使用時は約 0.9 m (3 ft) の種子間のすき間、Quick Start 不使用时は 9 m (10 ft) のすき間がで きます。 注記：これらの大凡の距離は、種子 メーターディスクに種子が入っ ていない場合は長くなる。	種子が地面に到達すべき地点の少し 前で播種機を下降させる。播種機が 畑の真ん中で停止している場合は、 これにはバックする必要があること がある。播種機下降中はバックしな い。 Quick Start の機能でスキップを小さ くとどめる。 実際の播種開始前に播種機を 「DOWN (下降) 」の位置に下げ て、必要に応じて真空をオンにして 前進して種子メーターディスクに種 子を入れる。 Quick Start 使用時には、走行開始を ゆっくりとするためにギアをローに 入れて前進を開始する。走行開始を 低速にし、ギアを上げて速度を上げ ることで、スキップを小さくでき る。
Many seeds on end of row when stopping abruptly. (急激に停止した際に条の端に多くの種子を落としてしまう)	VRD システムが停止するには少し遅 延が必要。	条の端近くではギアを下げ始め、端 で停止する前に前進速度を落とす。 こうすることで VRD システムは速度 を落とすのにより時間があるので、 条の端で播種機が停止する時に落と す種子の数が少なくなる。
Set population does not match monitored population. (設定した播種数がモニターした播種数に合いません)	真空の設定が低過ぎるか高過ぎる。 種子メーターに問題がある。	真空を適切なレベルに調節する。 トラブルシューティングにはオペ レーターマニュアルを参照。
	可変速ドライブの設定で種子ディス クの選択不良。	正しい種子ディスクまたはメーター を入力する。(「種子レートの構成」 セクションの「VRD MACHINES— CONFIGURE METER, CROP, DISK, AND RATES (VRD 機：メーター、農 作物、ディスク、レートの構成)」参 照。)
	可変速ドライブの設定で選択された スプロケットの組合せが正しくな い。	正しいスプロケットの組合せを入力 する。(「バリアブルレートドライブ の設定」セクションの「モーターの 割り当て：条、スプロケット、幅切 断」参照。)
	条間隔不良。	正しい条間隔を入力する。(「基本 的な播種機設定」セクションの「フ レーム、条分割型、駆動切断警告の 設定」参照。)

症状	問題	解決方法
	単位不良。	正しい単位を入力する。(「モニターの設定」セクションの「言語と単位の設定」参照。)
	条ユニットタイプの選択不良。	正しい条ユニットタイプを選択する。(「可変速ドライブの設定」セクションの「メータータイプと条ユニットタイプ」参照。)
	種子センサーが、高いレートで通過する種子をカウントできない。	通常の播種機モニターの動作。(「種子レートの設定」セクションの「播種数の調節」参照。)
Wrong seed population based on seed used/acre but selected rate and planter monitor agree. (使用している種子またはエーカーによると播種数が間違っているが、選択したレートと播種機モニターの数は合致する)	レーダーが校正されていない。	レーダーを校正する。(「動作モニター」セクションの「レーダーの校正」参照。)
Calculated acres do not match actual acreage. (計算されたエーカーが実際のエーカー値と合致しない)	播種機モニターの設定での機械の幅が正しくない。	機械の幅を確認する。(「基本的な播種機設定」セクションの「フレーム、条分割型、駆動切断警告の設定」参照。)
	「row failed (条不良)」の警告が発せられた時に種子センサーが無視されて機械の幅が減少された。	これはオペレータの選択する通常の播種機モニターモード。これは一時的な状態で、対地速度が 3 km/h (2 mph) 未満に減らされて、その後 3 km/h (2 mph) より上に増やされた場合にリセットされる。
	レーダーが校正されていない。	レーダーを校正する。(「動作モニター」セクションの「レーダーの校正」参照。)
GreenStar™ ディスプレイに表示されるレーダー速度が、トラクターのパフォーマンスモニターまたはコーナーポストディスプレイの値と異なる。	GreenStar™ ディスプレイまたはトラクターのパフォーマンスモニター、コーナーポストディスプレイがレーダーに対して校正されていない。	レーダーを校正する。(「パフォーマンスモニター」セクションの「レーダーの校正」参照。)トラクターのパフォーマンスモニター、コーナーポスト表示の校正はトラクターのオペレータマニュアル参照。

OUC6074,000106E-40-13MAR09

RowCommand™ のトラブルシューティング

症状	問題	解決方法
----	----	------

症状	問題	解決方法
注意： 電子制御式電源モジュール (EPM) との CAN バス通信が行われていません。 Some row clutches will not disengage. (条クラッチの一部に切断できないものがあります) Check Connections. (接続を点検してください) A restart is required to attempt communications with EPMs. (EPM との通信を試みるには再起動が必要です)	EPM はオフラインで、コントローラと通信していない。	通信していない EPM への接続を点検する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
注意： Electronic Power Modules (EPM) are not responding to CAN Bus commands. (電子制御式電源モジュール (EPM) が CAN バス通信に応答していません) Some row clutches will not disengage. (条クラッチの一部に切断できないものがあります) Check Connections. (接続を点検してください) A restart is required to attempt communications with EPMs. (EPM との通信を試みるには再起動が必要です)	EPM が CAN bus コマンドに応答できなかった。 EPM がアクティブではない。	応答していない EPM へのすべてのハーネス接続を点検する。 機能しており、再テストされた EPM でスイッチができなかった。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
注意： Low Supply Voltage on Electronic Power Modules (EPM). (電子電源モジュール (EPM) の電源電圧が低い。) Clutch system self-test not available. (クラッチシステムのセルフテストが使用できません)	個々の EPM で何れかの入力電源の電圧が 10.5 V 未満になった。	EPM のヒューズを点検する。 電圧の低い EPM の全てのハーネス接続を点検する。 エンジン回転数を上げてオルタネータ出力を増加する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
注意事項： 電子電源モジュール (EPM) の電源電圧が範囲外です。 Clutch system self-test not available. (クラッチシステムのセルフテストが使用できません。)	個々の EPM で何れかの入力電源の電圧が 9.0 V 未満になった。	EPM のヒューズを点検する。 低電圧の EPM への全てのハーネス接続を点検する。

症状	問題	解決方法
		エンジン回転数を上げてオルタネータ出力を増加する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
Clutch self-test at start up does not function. (始動時のクラッチセルフテストができない。)	EPM が通信していないか、供給電圧が範囲外でクラッチテストができない。	EPM のヒューズを点検する。 応答していない EPM へのハーネスの接続を点検する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
RowCommand™ の条セクション 1 ~ 10 がディスプレイ上に表示されない。	EPM 1 が通信していないか、アクティブではない。	EPM ハーネスでの EPM 1 (10 アンペア) のヒューズを点検する。 EPM 1 が動作するかどうかを決定する。 診断タブ、テスト、EPM ステータス参照。 EPM から適切な条へのハーネスの点検をして接続の緩みや損傷の有無を点検する。 EPM と 機能しているものと交換し、ハーネスまたは EPM の問題を確認する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
	電源電圧が範囲外。	EPM ハーネスでの EPM 1 (10 アンペア) のヒューズを点検する。 EPM 1 が動作するかどうかを決定する。 診断タブ、テスト、EPM ステータス参照。 EPM から適切な条へのハーネスの点検をして接続の緩みや損傷の有無を点検する。 EPM と 機能しているものと交換し、ハーネスまたは EPM の問題を確認する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
RowCommand™ の条セクション 11 ~ 20 がディスプレイ上に表示されない。	EPM 2 が通信していないか、アクティブではない。	EPM ハーネスでの EPM 2 (10 アンペア) のヒューズを点検する。

症状	問題	解決方法
		EPM 2 が動作するかどうかを決定する。診断タブ、テスト、EPM ステータス参照。 EPM から適切な条へのハーネスの点検をして接続の緩みや損傷の有無を点検する。 EPM と機能しているものと交換し、ハーネスまたは EPM の問題を確認する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
RowCommand™ の条セクション 21 ~ 30 がディスプレイ上に表示されない。	EPM 3 が通信していないか、アクティブではない。	EPM ハーネスでの EPM 3 (10 アンペア) のヒューズを点検する。 EPM 3 が動作するかどうかを決定する。診断タブ、テスト、EPM ステータス参照。 EPM から適切な条へのハーネスの点検をして接続の緩みや損傷の有無を点検する。 EPM と機能しているものと交換し、ハーネスまたは EPM の問題を確認する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
RowCommand™ の条セクション 31 ~ 40 がディスプレイ上に表示されない。	EPM 4 が通信していないか、アクティブではない。	EPM ハーネスでの EPM 4 (10 アンペア) のヒューズを点検する。 EPM 4 が動作するかどうかを決定する。診断タブ、テスト、EPM ステータス参照。 EPM から適切な条へのハーネスの点検をして接続の緩みや損傷の有無を点検する。 EPM と機能しているものと交換し、ハーネスまたは EPM の問題を確認する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
RowCommand™ の条セクション 41 ~ 48 がディスプレイ上に表示されない。	EPM 5 が通信していないか、アクティブではない。	EPM ハーネスでの EPM 5 (10 アンペア) のヒューズを点検する。

症状	問題	解決方法
		EPM 5 が動作するかどうかを決定する。診断タブ、テスト、EPM ステータス参照。 EPM から適切な条へのハーネスの点検をして接続の緩みや損傷の有無を点検する。 EPM と機能しているものと交換し、ハーネスまたは EPM の問題を確認する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
すべての RowCommand™ クラッチに電源が入ると (メーターは切断)、低電圧警告が出る。	電気負荷が重すぎる。	電気負荷を減らす。 エンジン回転数を上げてオルタネータ出力を増加する。 オルタネータの出力が仕様内に入っていることを確認する。

NS43404,00000EE-40-13MAR09

SeedStar™ XP のトラブルシューティング

重要： センサーノードハーネスの接続を外す前にシステムの電源を切ってください。

症状	問題	解決方法
ゲージホイール負荷センサー回路エラー。	リストに挙げられている条のセンサーノードコントローラがゲージホイール負荷センサー回路の断線または短絡を検出した。	ゲージホイール負荷センサーからセンサーノードコントローラへの配線ハーネスと電気コネクタを点検する。John Deere 取扱店にお問い合わせください。
速度単一化パーセンテージ低。	メーターが適切に調節されていない。	レート表および設定マニュアル参照。 使用している種子に対する正しいディスクタイプと真空レベルを確認する。 ブラシタイプとメーターハブ調節を確認する。 正しいタルクの使用量と混合を確認する。 間引き機構が使用されている場合は、その設定を点検し、調節する。
	過度の対地速度。	ユニットのダウンフォースを先ず増やす。 単一化の改善が見られない場合、対地速度を落とす。
	過度の条ユニットダイナミック (跳ね返り)。	ユニットのダウンフォースを先ず増やす。 単一化の改善が見られない場合、対地速度を落とす。

症状	問題	解決方法
	ドライブラインの異常動作。	メータードライブラインを点検する。チェーン、ベアリング、ドリルシャフトベアリング、ドリルシャフトカブラーの適切な整列、潤滑、および滑らかな動作を点検する。播種機のオペレータマニュアル参照。
	アラームの設定点が高すぎる。	アラームの設定点を低くする。工場初期設定は 92%。単一化ボタンを 4 秒間押し続けて「Alarms and Limits Setup (アラームと限度値の設定)」スクリーンへ進む。単一化アラームをオフにするには「0」と入力する。
Seed Spacing Coefficient of Variation (CV) percentage high. (種子間隔変動係数 (CV) のパーセンテージが高い)	過度の対地速度。	ユニットのダウンフォースを先ず増やす。単一化の改善が見られない場合、対地速度を落とす。
	過度の条ユニットダイナミック (跳ね返り)。	ユニットのダウンフォースを先ず増やす。単一化の改善が見られない場合、対地速度を落とす。
	駆動系統動作が不安定。	メータードライブラインを点検する。チェーン、ベアリング、ドリルシャフトベアリング、ドリルシャフトカブラーの適切な整列、潤滑、および滑らかな動作を点検する。播種機のオペレータマニュアル参照。
	メーターが適切に調節されていない。	レート表および設定マニュアル参照。使用している種子に対する正しいディスクタイプと真空レベルを確認する。ブラシタイプとメーターハブ調節を確認する。正しいタルクの使用量と混合を確認する。間引き機構が使用されている場合は、その設定を点検し、調節する。
	アラームの設定点が低すぎる。	アラームの設定点を高くする。工場初期設定は、0.35。種子間隔 CV ボタンを 4 秒間押し続けて「Alarms and Limits Setup (アラームと限度値の設定)」画面へ進む。種子間隔アラームをオフにするには「0」と入力する。
下向き力マージンが低すぎる。	空気圧式下向き力の設定がフレームまたはウィングの重量を超え、そのため播種機のフレームが「浮く」。	可能であれば下向き力の設定値を減らす。John Deere 取扱店にフレームバラストオプションについて問い合わせる。
	目標マージンの設定点が播種条件に対して高すぎる。	目標マージン設定点を下げる。SeedStar™ XP ボタンを 4 秒間押し続けて、「Alarms and Limits Setup (アラームと限度値の設定)」画面を表示する。

症状	問題	解決方法
下向き力マージンが高すぎる。	空気圧式下向き力設定が播種条件に 対して高すぎる。	空気圧式下向き力設定を減らす。
	目標マージンの設定点が播種条件に 対して低すぎる。	目標マージン設定点を上げる。
	条ユニットの重量が下向き力マージ ン要件を超えている。	アップフォーススプリングを取り付 けて、条ユニット下向き力を減ら す。

OUO6064,0000651-40-10NOV11

単一設定点空気圧式下向き力システムのトラブルシューティング

症状	問題	解決方法
コンプレッサが動作しない。	ヒューズ切れ。	トラクターの汎用コンセントとコン プレッサのバッテリー電源ハーネスの ヒューズ（使用されている場合）を 点検、交換する。
	コンプレッサに電源が入っていない。	コンプレッサのワイヤハーネスと バッテリーのハーネス（使用されてい る場合）とコネクタの損傷を点検す る。必要に応じて修理または交換す る。。
	圧力スイッチ不良。	空気タンクから完全に圧力を抜く。 圧力スイッチを抜く。スイッチワイ ヤー間の導通をチェックする。導通 していない場合はスイッチを交換す る。
	リレー不良。	リレーを交換する。
条ユニットの下向き力が増減しな い。	閉まったまま開かなくなったソレノ イドバルブを増減する。	ソレノイドバルブのマニュアルでの 増減を数回試みる。システムから完 全に圧力を抜く。ソレノイドバルブ を清掃または交換する。作業場の圧 縮空気とタイヤプレッシャゲージを 使用して、問題が解決するまでエア スプリング回路の空気圧を手動で調 整できる。
	ソレノイド配線の断線（GreenStar™ ディスプレイに注意画面が表示さ れ、診断トラブルコードが設定され る）。	ワイヤハーネスを点検、修理する。
	ソレノイド内の断線（GreenStar™ ディスプレイに注意画面が表示さ れ、診断トラブルコードが設定され る）。	ソレノイドのコイルに断線が無いか を点検する。ソレノイドを交換す る。

症状	問題	解決方法
Air spring circuit relief valve opens. (エアースプリング回路の安全弁が開く)	開いたまま閉まらなくなったソレノイドバルブを増加する。	ソレノイドバルブのマニュアルでの増加を数回試みる。システムの圧力を完全に抜く。ソレノイドバルブを清掃または交換する。
	安全弁のスプリングが弱い。	安全弁を交換する。
Tank circuit relief valve opens. (タンク回路の安全弁が開く)	圧力スイッチがオンのまま動かない。	トラクターキースイッチを ON にする。タンクに圧力のかかった状態で、圧力スイッチのコネクタを抜く。スイッチワイヤー間の導通をチェックする。導通のある場合はスイッチを交換する。
Incorrect down force reading displayed on monitor. (モニターに表示された下向き力の読み値が正しくない)	圧力センサーが較正されていない。	センサーを較正する。「SeedStar™ 2 セットアップ：初期システム構成」セクションの「組み込みの空気圧式下向き力空気圧センサー」参照。
Pneumatic Down Force solenoid circuit error. (空気圧式下向き力ソレノイド回路のエラー)	PM2 コントローラが、空気圧式下方向力増減ソレノイド回路に断線または短絡を検出した。	PM2 コントローラから空気圧式下方向力ソレノイドへの配線ハーネスと電気接続を点検する。ソレノイドのコイルに断線がないかを点検する。
モニターに表示された下向き力読み値が正しくない。	ゲージホイールセンサーが較正されていない。	播種機を上げ、負荷を除去してすべてのセンサーのゼロ点を設定する。
	ゲージホイールアームの固着	ゲージホイールアームピボットをグリースで潤滑する。 固着が発生した場合は、摩耗した部品を交換する。

OU06064,00005DE-40-10NOV11

2 設定点およびアクティブ空気圧式下向き力システムのトラブルシューティング

症状	問題	解決方法
コンプレッサが動作しない。	油圧またはオイル流がない。	トラクターの昇降油圧回路が連続収縮デテント位置になければならない。
	播種機上昇済み	播種機は播種位置に下げなければならない。
	条ユニット高さスイッチが機能していない。	条ユニット高さスイッチを適切に調整する。 条ユニット高さスイッチ h のワイヤーハーネスを確認する。
	油圧モーターソレノイドバルブが機能していない。	油圧モーターソレノイドの電気接続を確認する。

症状	問題	解決方法
		ソレノイドバルブのワイヤハーネスを点検し、修理する。
		ソレノイドのコイルに断線がないかを点検する。コイルを交換する。
	圧力スイッチ不良。	エアタンクから完全に圧力を解放する。圧力スイッチを抜く。スイッチ配線間の導通をチェックする。導通していない場合はスイッチを交換する。
条ユニットの下向き力が増減しない。	閉まったまま開かなくなったソレノイドバルブを増減する。	ソレノイドバルブのマニュアルでの増減を数回試みる。システムから完全に圧力を抜く。ソレノイドバルブを清掃または交換する。作業場の圧縮空気とタイヤプレッシャゲージを使用して、問題が解決するまでエアスプリング回路の空気圧を手動で調整できる。
	ソレノイド配線の断線 (GreenStar™ ディスプレイに注意画面が表示され、診断トラブルコードが設定される)。	ワイヤハーネスを点検、修理する。
	ソレノイド内の断線 (GreenStar™ ディスプレイに注意画面が表示され、診断トラブルコードが設定される)。	ソレノイドのコイルに断線が無いかを点検する。ソレノイドを交換する。
Air spring circuit relief valve opens. (エアースプリング回路の安全弁が開く)	開いたまま閉まらなくなったソレノイドバルブを増加する。	ソレノイドバルブのマニュアルでの増加を数回試みる。システムの圧力を完全に抜く。ソレノイドバルブを清掃または交換する。
	安全弁のスプリングが弱い。	安全弁を交換する。
Tank circuit relief valve opens. (タンク回路の安全弁が開く)	圧力スイッチがオンのまま動かない。	トラクターキースイッチを ON にする。タンクに圧力のかかった状態で、圧力スイッチのコネクタを抜く。スイッチワイヤー間の導通をチェックする。導通のある場合はスイッチを交換する。
Incorrect down force reading displayed on monitor. (モニターに表示された下向き力の読み値が正しくない)	圧力センサーが較正されていない。	センサーを較正する。「SeedStar™ 2 セットアップ：初期システム構成」セクションの「組み込みの空気圧式下向き力空気圧センサー」参照。

症状	問題	解決方法
Pneumatic Down Force solenoid circuit error. (空気圧式下向きカソレノイド回路のエラー)	PM2 コントローラが、空気圧式下方向力増減ソレノイド回路に断線または短絡を検出した。	PM2 コントローラから空気圧式下方向力ソレノイドへのワイヤハーネスと電気接続を点検する。ソレノイドのコイルに断線が無いかを点検してください。

OU06064,00005DF-40-10NOV11

可変レート施肥のトラブルシューティング

症状	問題	解決方法
WARNING Screen: (警告スクリーン :) Pump Motor Drive Power is not detected. (ポンプのモータードライブの動力が検出されません) Turn off all power. (電源をオフにしてください。) Connect the 7-pin connector. (7 ピンコネクタを接続してください。) Restart. (再始動してください)	モーターへの動力がない。	トラクターに 7 ピンコネクタが挿入されていることを確認する。
	コネクタやピンの緩み。	7 ピンコネクタに正しい電圧があることをチェックし、ピンを点検する。John Deere 取扱店にお問い合わせください。
	ハーネスで配線が挟まれている。	ハーネスに損傷がないかどうかを点検する。John Deere 取扱店にお問い合わせください。
	ヒューズ切れ。	トラクターのヒューズを点検する。
WARNING Screen: (警告スクリーン :) Pump # Position Sensor not detected (ポンプ No. ポジションセンサー検出出来ません) Unable to adjust rate/ calculated rate goes to zero. (レートの調節、計算ができず、レートがゼロになります)	ポンプのポジションセンサーハーネスのリード線に断線か短絡がある。	ポジションセンサーのリード線に損傷がないか、接続が正しいかを点検する。
		ワイヤハーネスのポジションセンサー回路を点検する。センサーの診断については John Deere 取扱店にお問い合わせください。
Unable to adjust rate. (レートの調節ができない。) 計算されたレートがゼロになる。	ポンプの回転数センサーハーネスに断線または短絡がある。	ポンプ回転数センサーのリード線に損傷がないか、接続が正しいかを点検する。
		ポンプの回転数センサーのリード線ハーネスを点検する。John Deere 取扱店にお問い合わせください。

症状	問題	解決方法
WARNING Screen: (警告スクリーン:) Pump # No Response to Control Command (コントロールのコマンドに対するポンプ No. からの応答が無い) Unable to adjust rate. (レートの調節ができない。)	ポンプのポジションセンサーハーネスに断線か短絡がある。	ポンプのポジションセンサーのリード線に損傷がないか、接続が正しいかを点検する。
		ワイヤハーネスのポンプポジションセンサー回路を点検する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
	センサーのセットボルトの緩み。	モーターのセットボルトが締められていることを確認する。
	モーターが回転しない。	モーターの診断については John Deere 取扱店にお問い合わせください。
		モーターのワイヤハーネスに損傷が無いかどうかを点検する。
GreenStar™ ディスプレイに「 Controller Disconnected (コントローラが接続されていません)」と表示される。	起動後に信号が失われた。	CAN 診断を実行する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
WARNING Screen: (警告スクリーン:) All Devices Unable to Communicate. (全てのデバイスが通信不能です)	CAN 信号リード線が電源またはアースに短絡している。	CAN 診断を実行する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
Motor does not adjust or blown fuse. (モーターの調節ができない、またはヒューズ切れ)	ワイヤー挟まれている。	挟まれているワイヤーを点検して、修理する。
	コネクタのピンに損傷がある。	コネクタのピンを点検して、修理する。
	配線の引き回しが悪いためにワイヤーがひきのばされている。	損傷のあるワイヤーを点検して修理する。
WARNING Screen: (警告スクリーン:) Over Application. (施肥過多)	ポンプに小さなレートスプロケットが使用されている。	大きなスプロケットを使う。
WARNING Screen: (警告スクリーン:) Under Application. (施肥過少)	ポンプに大きなレートスプロケットが使用されている。	小さなスプロケットを使う。
WARNING Screen: (警告スクリーン:) V.R. Fert System Problem. (可変施肥機システムの問題です) Calculated rates may not be accurate. (計算されたレートは正確ではないことがあります)	駆動ホイールのスリップ	可変施肥空気圧式接触ホイールスプリングの圧力を上げる。

トラブルシューティング

症状

問題

解決方法

回転数センサー信号不良。

正しいすき間となるようセンサーを調節する。すき間が正しい場合は、センサーを交換する。

OUO6074,000106F-40-13MAR09

保管

シーズン初めの手入れ

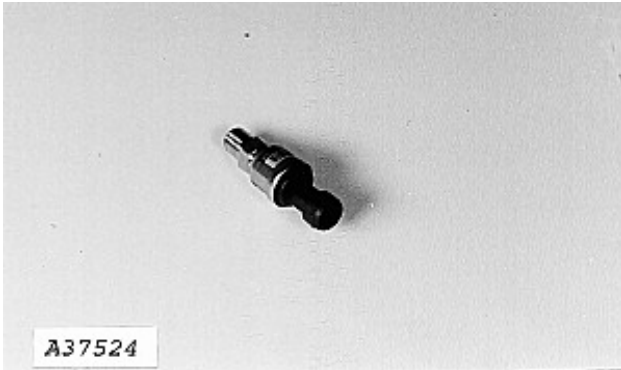
保管後にモニターを使用する場合は、きれいで損傷が無いことを確認する。

モニターのディスプレイ、コントローラのくさびボックス、レーダー、センサーに緩んだ部品が無いが効果を徹底的に点検し、必要に応じて調節する。

運転する前に、堆積した泥やグリースを清掃します。

AG,OUO1074,1591-40-12MAY04

液体肥料センサー



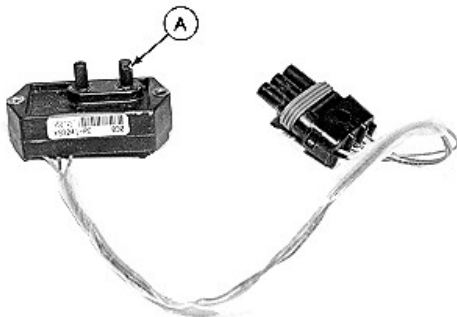
A37524—UN—13SEP95

センサーを取り外し、きれいな水ですすぐ。

液体注入口には物や工具を何も入れないでください。

AG,OUO1074,1592-40-24APR00

真空センサー



A40613—UN—30DEC96

A : P2 ポート

注記：ホースの接続に使用する P2 ポート (A)。

播種機を洗車するときは水がかからないようにしてください。

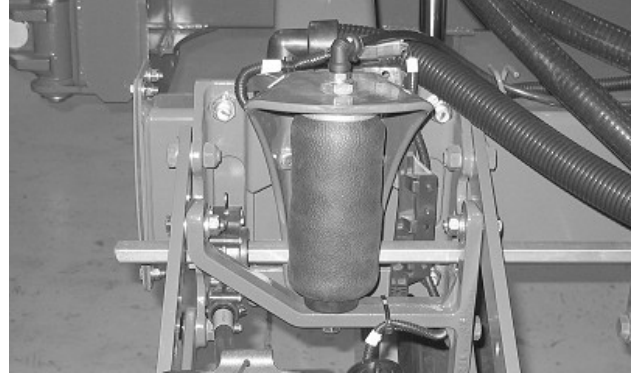
AG,OUO1074,1593-40-24APR00

空気圧式下向き力エアスプリングの保管手順

機械の保管時：

重要： システムからエアを取り除かないでください。エアースプリングは加圧しなければなりません。ゆっくりと 0 psi まで漏洩させてください。

- モニターに 11 kg (25 ポンド) の下向き力が表示された状態で、機械を駐車します。これは約 55 kPa (0.5 bar) (8 psi) のゲージ圧力です。



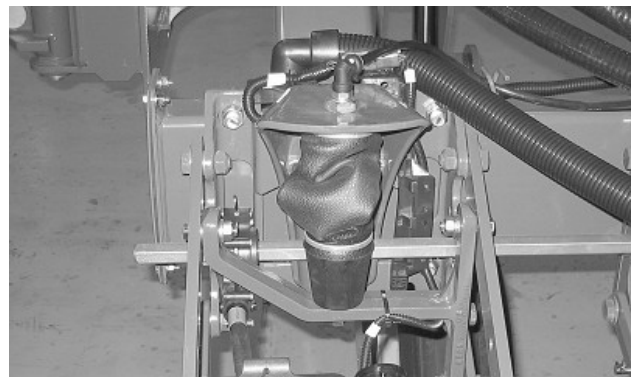
A68216—UN—22JUL10

正しく広がったエアースプリング



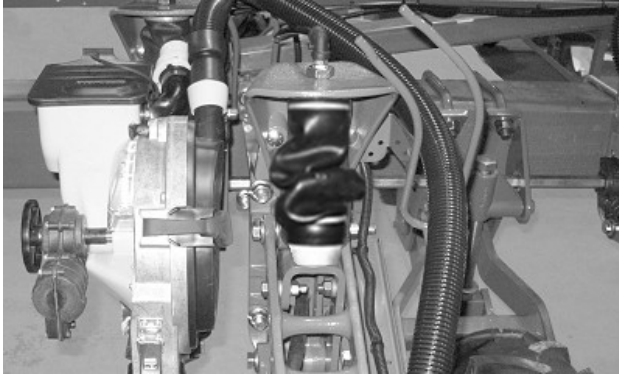
A66834—UN—25MAR10

正しく広がったエアースプリング (2 条型)



A68217—UN—22JUL10

広がらないエアースプリング



A66835—UN—25MAR10

広がらないエアースプリング (2 条型)

保管庫から移動するとき :

⚠ 注意 : 加圧しすぎたり、すべてのコンポーネントを取り付けないでシステムを運転することにより部品が爆発してけがをしないようにしてください。

システムを 827 kPa (8.2 バール) (120 psi) を超えて膨らませないでください。

圧力リリーフバルブを取り外さないでください。

すべての条ユニットが所定の場所となるまでシステムを加圧しないでください。

重要 : エアースプリングの締めつけすなわち展開不能が発生した場合、運転しないでください。エアースプリングを手で広げることができるまで、システム圧力を下げます。エアースプリングを下のピストンより下に広げます。エアースプリングがピストンより下まで広げるには、機械をさらに下降する必要があります。

保管からの機械の復帰 :

- 播種機の下向き力エアースプリングを保管場所から取り出して初めて空気を充填するには
 - 自動モードでは、播種位置に下げられている場合、システムはエアースプリングへの空気の充填を開始し、目標マージンを実現します。
 - 設定点モードでは、播種位置に下げられている場合、システムはエアースプリングへの空気の充填を開始し、目標下向き力を実現します。
- モニターに表示される 16 kg (35 lb.) の下向き力または圧力計で約 83 kPa (0.8 bar) (12 psi) までシステムを加圧します。
- 運転中の最小下向き力は、モニター表示で 16 kg (35 lb.) または圧力計で約 103 kPa (1.0 bar) (15 psi) です。この圧力を維持しないと、エアースプリングが損傷することがあります。

OUO6064,00005E0-40-10NOV11

仕様

シリアル番号の記録

--	--	--	--	--	--	--	--



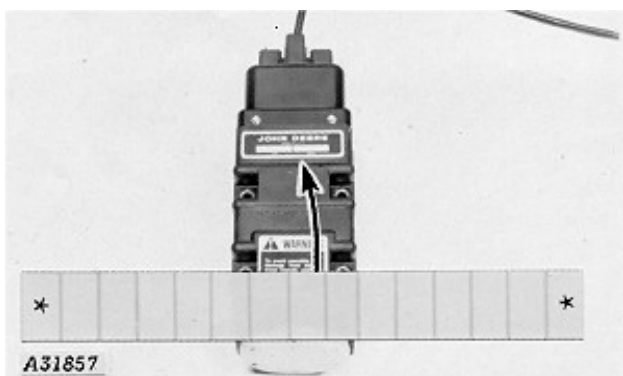
A68393—UN—28JUL10



--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

A50245—UN—12SEP02
24 条を超す機械用の第 2 種子モニター / バリアブルレー
トドライブコントローラ

OUO6064,0000221-40-21JUL10



A31857—UN—13MAR89

レーザーシリアル番号



--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

A50245—UN—12SEP02
種子モニター / バリアブルレートドライブコントローラ

索引

G		く	
GPS		クイックスタート	
オフセット	25-2	概要	50-3
同期	25-2	クイックリファレンス	
GreenStar		SeedStar XP	35-11
データ入力方法	20-4	VRD 機械	35-5
電源オン、オフ	20-2	地上走行機器	35-1
標準ボタンアイコン	20-3	クラッチ	
GreenStar モニター		接続解除警告	40-5
使用方法	20-1	クラッチ駆動セクション	
		設定	45-1
R		こ	
RowCommand		コンプレッサ、空気圧式ダウンフォース	
メイン実行スクリーン	70-5, 70-6	油圧駆動	
RowCommand の概要	55-1	オイルの交換または注入	95-9
		オイルの点検	95-9
S		し	
SeedStar XP		シグナルワード、理解	10-1
エアタンクからの抜き取り	95-10	システムテスト、VRF	85-4
クイックリファレンスの設定	35-11	システムの概要	40-1
システムの概要	60-1	システムの操作	
システム構成部品	60-1	SeedStar XP	
ダウンフォースセンサーの構成	60-5	ナビゲーションボタン	75-1
ナビゲーションボタン	75-1	条詳細	75-14
下向き力センサー診断	115-1	播種機詳細ページ	75-16
下向き力の操作	75-6	ナビゲーションボタン	70-6
種子間隔のモニタリング	75-4	条詳細	70-11
種子単一化モニタリング	75-3	播種機概略 - ユーザー設定	40-15, 60-7
種子密度のモニタリング	75-1	播種機詳細ページ	70-13
条詳細	75-14	システム構成部品	
走行状況センサーでの診断	115-1	RowCommand	55-1
走行状況センサーの構成	60-3	SeedStar 2	40-1
走行状況の操作	75-13	SeedStar XP	60-1
播種機詳細ページ	75-16	バリアブルレートドライブ	50-4
		シリアル番号	
T		記録	130-1
Transport mode (輸送モード)	40-5	シングルロー	
Transport mode (移動モード)	70-18	構成	40-5
V		す	
VRD 部品		スクリーン	
アクティビティ	110-1	輝度、音量、色調	25-1
い		スクリーンのナビゲーション	20-7
イベントログ		スクリーンレイアウトマネージャ	20-6
VRD	110-2	スクロール機能	
え		実行画面	40-15, 60-7
エーカーカウンター	80-1	スプリットロー	
エリア当たりの種子数の平均	80-1	構成	40-5
お		スプリットロー制御	
オフセット		空気圧式ダウンフォース	95-1
GMT (グリニッジ標準時)	25-2	スプロケット	
		繰出計算	80-2
		スプロケット、VRD の設定	50-7

せ

セットアップ	
SeedStar XP	
ダウンフォースと目標マージン	60-5
走行状況	60-3
ゼロ点補正	
真空センサー	40-8
肥料センサー	40-10
センサー	
SeedStar XP	
ダウンフォースと目標マージン	60-5
走行状況	60-3
ステータス	100-2
空気圧式下向き力	40-9, 60-5
施肥	40-10
種子	40-7
種子チューブテスト	100-3
真空と肥料	40-7
電圧	100-3
センサーのゼロ調整	
空気圧式下向き力	40-9, 60-5

そ

ソフトウェア	
可変速ドライブスクリーンを有効にする	50-6
ソフトウェアの識別	
コントローラ	100-1
モニター	100-1

た

ダウンフォース	
空気圧	95-1
ダウンフォースモニタリング	
SeedStar XP	
センサーの構成	60-5
アラームと限度値の設定ページ	40-15, 60-8
タッチスクリーンの校正	25-3

つ

ツインロー	
構成	40-5

て

データの入力	
GreenStar モニター	20-4
データ入力方法	
GreenStar モニター	20-4
ディスクの選択	
VRD	65-1
ディスプレイ	
輝度、音量、色調	25-1

と

ドライブタイプ	
条ユニット、VRD	50-9
ドライブレンジの調整	
バリアブルレートドライブ機のみ	65-4
トラブルシューティング	
GreenStar ディスプレイ	120-1
SeedStar	120-1
可変レート施肥	120-23
可変速ドライブ	120-5
ドロップテスト	
時間決め	100-4
種子	100-4

な

ナビゲーションボタン	70-6
------------------	------

の

のろのろモード、VRF	85-11
-------------------	-------

は

ハードウェアの識別	
コントローラ	100-1
モニター	100-1
ハーフスクリーンのレイアウト	70-15
バリアブルレートドライブセクション	
構成	50-7
バリアブルレートモーターの設定	50-7

ひ

ヒューズ	
位置	95-5

ふ

フィルタ、エア	
空気圧式ダウンフォース	95-1
フラッシュ	
モーター、バルブ	110-3
フレーム	
レイアウトの設定	40-5
フレームの設定	
シングルロー設定	40-5
スプリットローの設定	40-5
ツインロー設定	40-5
条のレイアウトと寸法	40-5

へ

ヘクタールカウンター	80-1
------------------	------

ほ

ポンプの停止	85-11
ポンプロックダウン	85-11

ま	
マニュアルオーバーライド、VRF	85-11
め	
メーター	
タイプ基本播種機を設定	40-5
基本的な播種機用の駆動タイプ	40-5
メーターの選択	
VRD	65-1
地表駆動	65-1
メイン実行スクリーン	
SeedStar XP	
下方向の力	75-6
走行状況	75-13
半幅スクリーンのレイアウト	75-18
Transport mode (移動モード)	70-18
枕地警告抑止	70-18
メイン実行画面	
SeedStar XP	
種子間隔	75-4
種子単一化	75-3
種子密度	75-1
条詳細	75-14
播種機詳細	75-16
種子間隔	70-10
種子単一化	70-8
種子密度	70-7
条詳細	70-11
播種機詳細	70-13
も	
モーションセンサー	
隙間の調節	50-9
モーター、バルブ空気抜き	110-3
モニター	
コントロール	20-1
モニター、GreenStar	
電源オン、オフ	20-2
入力方法	20-4
標準ボタンアイコン	20-3
モニターの使用法	
バーチャルターミナル	20-2
り	
リレー	
位置	95-5
れ	
レーダー	
較正	30-2
設定	30-1
レイアウトマネージャ、スクリーン	20-6
レートを選択	
VRD	65-1
地表駆動	65-1

漢字	
安全、高圧流体の回避	
高圧流体の回避	10-2
安全標示	15-1
液体肥料診断	85-12, 100-6
音量、ディスプレイ	25-1
下向き力のモニタリング	
SeedStar XP	
センサー診断	115-1
下向き力の操作	75-6
可変レート施肥	
システムテスト	85-4
可変レート施肥概要	85-1
可変速ドライブ (Variable-Rate Drive (VRD)) 概要	50-1
夏時間	25-2
回転種子メーター	110-1
開始、停止高さ	
共通	40-11
個別	40-12
概要	
SeedStar XP	
強化されたモニタリング	60-1
クイックスタート	50-3
可変レート施肥	85-1
可変速ドライブ	50-1
拡張モニタリング	
アラームと限度値の設定ページ	40-15, 60-8
エアタンクからの抜き取り	95-10
システム構成部品	60-1
ダウンフォースセンサーの構成	60-5
ナビゲーションボタン	75-1
種子間隔のモニタリング	75-4
種子単一化モニタリング	75-3
種子密度のモニタリング	75-1
条詳細	75-14
走行状況センサーの構成	60-3
播種機概略 - ユーザー設定	40-15, 60-7
播種機詳細ページ	75-16
較正、タッチスクリーン	25-3
既定値	
播種機	35-13
輝度、ディスプレイ	25-1
強化されたモニタリング	
Seedstar XP 用のクイックリファレンスの設定	35-11
システムの概要	60-1
下向き力センサー診断	115-1
下向き力の操作	75-6
走行状況センサーでの診断	115-1
走行状況の操作	75-13
駆動源	
設定、対地	40-4
空になるまでのエリア	80-1
空気	
スプリング	
空気圧式ダウンフォース	95-1

フィルタ	
空気圧式ダウンフォース	95-1
空気圧式ダウンフォース	95-1
油圧駆動コンプレッサ	
オイルの交換または注入	95-9
オイルの点検	95-9
空気圧式ダウンフォースシステム	
減圧	95-4
空気圧式下向き力	
センサー設定	40-9, 60-5
繰出装置	
スプロケット計算	80-2
計算	
繰出スプロケット	80-2
種子見積もり	
バッグ	80-2
ユニット	80-3
重量	80-4
真空	80-5
警告	
Transport mode (移動モード)	70-18
回転時の抑止	70-17, 90-1
枕地抑止	70-18
警告スクリーン	
RowCommand	90-8
SeedStar 2	90-2
SeedStar 2 (組み込みの空気圧式下向き力付きの機 械)	90-6, 90-13
SeedStar XP	90-11
可変速ドライブ	90-9
言語、設定	25-1
構成部品	
RowCommand	55-1
SeedStar 2	40-1
SeedStar XP	60-1
バリアブルレートドライブ	50-4
高さスイッチの調整	
平行アーム	50-10
高さセンサー	
開始、停止点の較正	
共通	40-11
個別	40-12
高低播種数警告、設定	
VRD	65-1
地上走行機器	65-1
始動	20-2
施肥	
センサーステータス	100-2
施肥率	
可変施肥機	85-2
時間決め種子ドロップ	100-4
時間数	
コントローラ全体	100-1
トータルモニター	100-1
時刻、設定	25-2
識別図	05-1

実行スクリーン	
可変速ドライブの機械	70-3
地上走行機器	70-1
半幅スクリーンのレイアウト	70-15
種子カウントテスト	100-4
種子センサー	40-7
センサーステータス	100-2
種子チューブセンサーテスト	100-3
種子ドロップテスト	100-4
種子のバッグ	
見積もり	80-2
種子のモニタリング	
SeedStar XP	
間隔	75-4
種子密度	75-1
単一化	75-3
間隔	70-10
種子密度	70-7
単一化	70-8
種子メーター	
回転	110-1
種子見積もり	
バッグ	80-2
ユニット	80-3
重量	80-4
種子密度	
種子のモニタリング	70-7
条	
レイアウト (シングル、スプリット、ツイン)	40-5
間隔と量	40-5
条ユニットドライブタイプ	
VRD	50-9
色調、ディスプレイ	25-1
真空	
センサーステータス	100-2
計算	80-5
真空センサー	40-7
真空センサーの較正	40-8
真空センサーの診断	100-5
診断	
SeedStar XP	
下向き力センサー	115-1
走行状況センサー	115-1
タッチスクリーン	25-3
設定	
SeedStar XP	
下向き力目標レート	75-6
液体肥料センサー	40-10
空気圧式下向き力センサー	40-9, 60-5
種子センサー	40-7
真空センサーの較正	40-8
真空センサーの設定	40-7
対地速度源	40-14
肥料センサーの較正	40-10
設定のチェックリスト	
SeedStar XP	35-11

VRD 機械.....	35-5	油圧駆動コンプレッサ	
地上走行機器.....	35-1	空気圧式ダウンフォース	
巡回ビュー		オイルの交換または注入	95-9
警告抑止	70-17, 90-1	オイルの点検.....	95-9
総量		用具スイッチ	
可変レート施肥	85-3	センサーステータス.....	100-2
走行状況のモニタリング			
SeedStar XP			
センサー診断.....	115-1		
走行状況の操作	75-13		
走行状況モニタリング			
SeedStar XP			
センサーの構成	60-3		
速度			
設定源.....	40-14		
対地駆動			
駆動セクションの設定	45-1		
駆動源の設定.....	40-4		
対地速度源.....	40-14		
単位、設定.....	25-1		
電圧	100-3		
電源オフ	20-2		
電源オン	20-2		
日付、設定.....	25-2		
入力			
GreenStar モニター	20-4		
農作物の選択			
VRD	65-1		
地表駆動	65-1		
播種機の既定値	35-13		
播種機概略			
セットアップ.....	40-15, 60-7		
播種数と高低警告、設定			
VRD	65-1		
地上走行機器.....	65-1		
播種数調節.....	65-3		
半幅接続解除、VRD の設定	50-7		
半幅接続解除警告.....	40-5		
肥料センサー、液体.....	40-10		
肥料センサーの較正.....	40-10		
必要とするバッグ数			
計算	80-2		
幅			
播種機サイズの設定.....	40-5		
保管			
SeedStar XP			
エアタンクからの抜き取り	95-10		
シーズン初めの手入れ	125-1		
液体肥料センサー	125-1		
空気圧式下向き力	125-1		
真空センサー.....	125-1		
毎時種子数.....	80-1		
枕地警告抑止.....	70-18		
面積カウンター	80-1		

